

Simulation d'une voiture autonome sur le RTOS QNX

Antonin Godard et Rayan Neggazi

École Polytechnique de Montréal INF6600

•0

- 1 Introduction
- 2 Première implantation
- 3 Solutions et améliorations
- 4 Conclusion

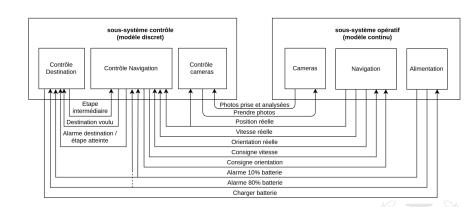
Étapes du projet

- Analyse UML
- Modélisation TrueTime : partie discrète
- Simulation RTOS QNX
- 4 Améliorations

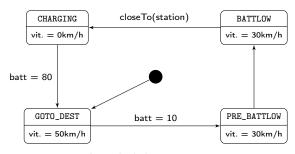
Première implantation

•00

Cahier des charges



Navigation



Contrôle de la navigation

Caméra et batterie

Caméra:

Introduction

- Une tâche continue qui prend une photo
- Une tâche de contrôle pour commander la caméra (une photo tous les 10 mètres)

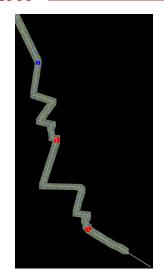
Batterie:

- Une tâche continue qui gère le niveau de batterie
- Deux tâches de contrôle pour les alertes

Lacune	Solution
Incertitude de la périodicité des tâches	Ajout de timers
Variables globales pour la synchronisation	Sémaphores
Temps de simulation	Facteur d'accélération

- → Période jusqu'à 2 ms
- → Synchronisation efficace
- → Possibilité d'accélérer jusqu'à 100 fois

Tracé avec takePhoto

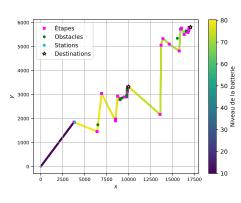


Utilisation raisonnable de mutex :

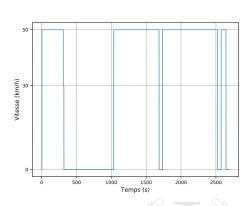
- Consomment beaucoup de ressources
- Vitesse, angle, niveau de batterie et position courante
- Compromis entre nombre de mutex et granularité
- Possibilité d'utiliser un seul
- → Accès aux variables sécurisé
- → Moins de conflits

Trace de données

- Logs indispensables au débogage
- Fil d'exécution à 100ms
- Résultats



Chemin de la voiture et batterie

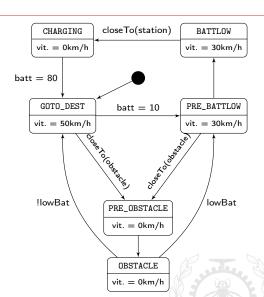


Vitesse

Simulation d'une voiture autonome sur le RTOS QNX

Obstacles

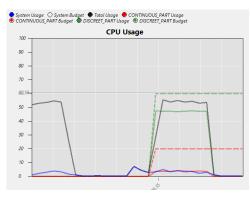
- Ajout d'états
- Plus réaliste
- Génération aléatoire



Partitionnement CPU

- Mécanisme QNX
- Adaptatif

- Point critique des RTOS
- Deux partitions séparées :
 - Tâches continues : 20%
 - Tâches discrètes : 60%
- Taches discretes : 60%
- Sécurité



Partitionnement CPU

Conclusion

- Comportement de la voiture autonome implémenté
- Enjeux du concept temps réel
- Solutions apportées aux problèmes rencontrés
- Système amélioré
 - Fonctionnalités
 - Performance
- Résultats en simulation solides
- Pistes d'améliorations supplémentaires
 - Affinité des threads
 - Watchdogs