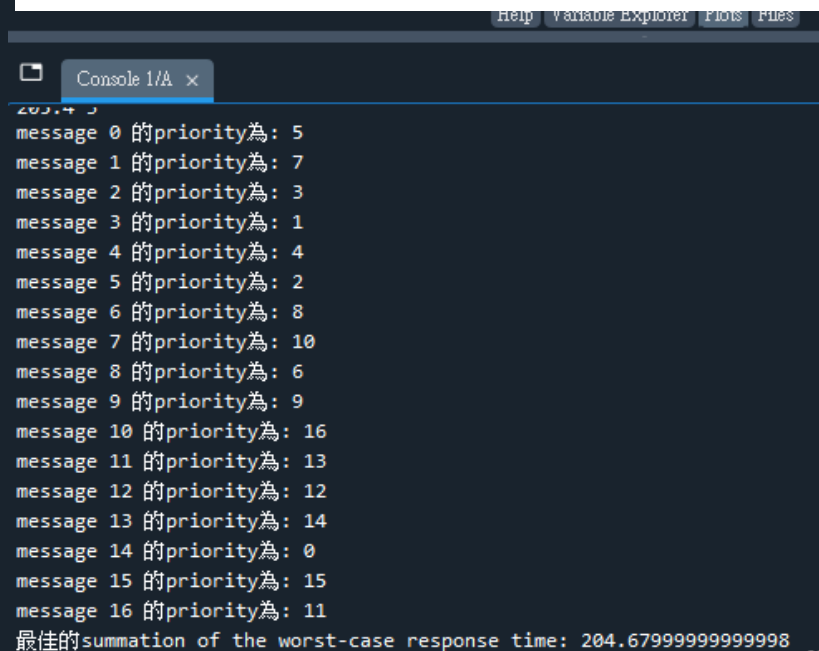


# 1.

```
1 import cv2
2 import numpy as np
3 import matplotlib.pyplot as plt
4 import pandas as pd
5 from PIL import Image
6 from skimage import measure
7 import math
8 import random
9
10 count=0
11 tmax=100000
12 tnow=tmax
13 tmin=1
14 r=0.95
15 message=17
16 tao=0.001
17 vnow=208.55999994277954
18 vbest=vnow
19 vbestforever=vnow
20 C=np.array([0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.52,0.68,0.52,0.52,0.68,0.52,0.52])
21 T=np.array([50,5,5,5,5,10,10,10,10,50,100,100,100,1000,1000,1000])
22 P=np.array([0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16])
23 B=np.zeros([message])
24 Q=np.zeros([message])
25 R=np.zeros([message])
26 newP=np.zeros([message])
27
28 def change(C,T,P,m,n):#找鄰居的解，用兩值互換的方法
29     tmp=C[m]
30     C[m]=C[n]
31     C[n]=tmp
32     tmp=T[m]
33     T[m]=T[n]
34     T[n]=tmp
35     tmp=P[m]
36     P[m]=P[n]
37     P[n]=tmp
38     return 0
39
40 def summary(R):
41     add=0
42     for k in range(message):
43         add=add+(R[k])
44     return add
45
46 def objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao):#算此順序下的總和
47     k=0
48     for k in range(message):
49         B[k]=C[k]
50     i=0
51     k=0
52     for k in range(message):
53         for i in range(k,message,1):
54             if C[i]>B[k]:
55                 B[k]=C[i]
56     k=0
57     j=0
58     flag=1
59     tmp=np.zeros([message])
60     rhs=np.zeros([message])
61     for k in range(message):
62         flag=1
63         Q[k]=B[k]
64         while flag==1:
65             j=0
66             tmp[k]=0
```

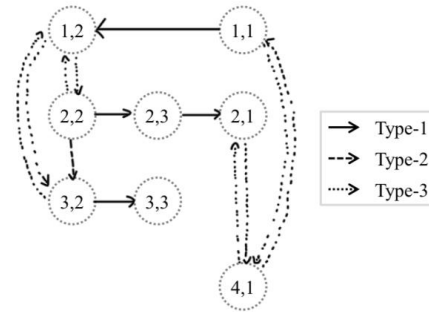
```
61     for k in range(message):
62         flag=1
63         Q[k]=B[k]
64         while flag==1:
65             j=0
66             tmp[k]=0
67             for j in range(k):
68                 tmp[k]=tmp[k]+math.ceil((Q[k]+tao)/T[j])*C[j]
69             rhs[k]=B[k]+tmp[k]
70             if rhs[k]+C[k]>T[k]:
71                 R[k]=1500
72                 break
73             elif rhs[k]+C[k]<=T[k]:
74                 if Q[k]==rhs[k]:
75                     R[k]=Q[k]+C[k]
76                     flag=0
77             elif Q[k]!=rhs[k]:
78                 Q[k]=rhs[k]
79
80     u=summary(R)
81     return u
82
83 print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao)) #印印初始的總和208.56
84
85 evetime_value = []
86 num=0
87 while True:
88     if tnow<=tmin:
89         break
90     for i in range(15):
91         num+=1
92         m=random.randint(0, 8)
93         n=random.randint(9, 16)
94         change(C,T,P,m,n)
95         vnow=objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao)
96         diff=vnow-vbest
97         if(vnow<vbestforever):#將出現過最小的總和值存入vbestforever
98             vbestforever=vnow
99         if diff<=0:
100             #count=count+1
101             #print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao),count)
102             vbest=vnow
103             print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao),1)
104             evetime_value.append(vnow)
105         elif diff>0:
106             prob =math.exp(-diff/tnow)
107             random=random.uniform(0,1)
108             if random<prob:
109                 vbest=vnow
110                 print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao),2)
111                 evetime_value.append(vnow)
112             elif random>=prob:
113                 change(C,T,P,m,n)
114                 vnow=objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao)
115
116         tnow=tnow*r
117     print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao),3)
118     for i in range(17):
119         print("message",i,"%priority為:",P[i])
120     print("最佳的summation of the worst-case response time:",vbestforever)
121     print(num)
122     plt.figure(figsize = (10,6))
123     plt.xlabel("Iteration",fontsize = 15)
124     plt.ylabel("vValue",fontsize = 15)
125     plt.plot(evetime_value,linewidth = 1, label = "smallest value ever", color = 'r')
126     plt.legend()
127     plt.show()
```



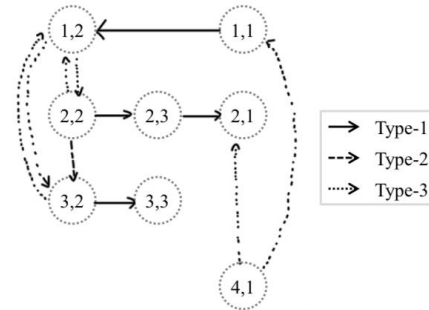
import cv2	def change(C,T,P,m,n):#找鄰居的解，用兩值互換的方法	if C[i]>B[k]:	random=random.uniform(0,1)
import numpy as np	tmp=C[m]	B[k]=C[i]	if randum<prob:
import matplotlib.pyplot as plt	C[m]=C[n]	k=0	vbest=vnow
import pandas as pd	C[n]=tmp	j=0	
from PIL import Image	tmp=T[m]	flag=1	evetime_value = []
from skimage import measure	T[m]=T[n]	tmp=np.zeros([message])	num=0
import math	T[n]=tmp	rhs=np.zeros([message])	while True:
import random	tmp=P[m]	for k in range(message):	if tnow<=tmin:
count=0	P[m]=P[n]	flag=1	break
tmax=100000	P[n]=tmp	Q[k]=B[k]	for i in range(15):
tnow=tmax	return 0	while flag==1:	num+=1
tmin=1		j=0	m=random.randint(0, 8)
r=0.95	def summary(R):	tmp[k]=0	n=random.randint(9, 16)
message=17	add=0	for j in range(k):	change(C,T,P,m,n)
tao=0.001	for k in range(message):	tmp[k]=tmp[k]+math.ceil((Q[k]+tao)/T[j])*C[j]	vnow=objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao)
vnow=208.55999994277954	add=add+(R[k])	rhs[k]=B[k]+tmp[k]	diff=vnow-vbest
vbest=vnow	return add	if rhs[k]+C[k]>T[k]:	if(vnow<vbestforever):#將出現過最小的總和值存入vbestforever
vbestforever=vnow		R[k]=1500	vbestforever=vnow
C=np.array([0.52,0.6,0.52,0.6,0.52,0.6,0.92,0.52,0.6,0.68,0.52,0.76,0.52,0.52,0.68,0.52,0.52])	def objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao):#算此順序下的總和	break	if diff<=0:
T=np.array([50,5,5,5,5,10,10,10,10,50,100,100,100,1000,1000,1000])	k=0	elif rhs[k]+C[k]<=T[k]:	#count=count+1
P=np.array([0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16])	for k in range(message):	if Q[k]==rhs[k]:	#print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao),count)
B=np.zeros([message])	B[k]=C[k]	R[k]=Q[k]+C[k]	vbest=vnow
Q=np.zeros([message])	i=0	flag=0	
R=np.zeros([message])	k=0	elif Q[k]!=rhs[k]:	print(objective(C,T,P,tmax,tmin,r,message,tao),1)
newP=np.zeros([message])	for k in range(message):	Q[k]=rhs[k]	evetime_value.append(vnow)
	for i in range(k,message,1):	u=summary(R)	elif diff>0:
		return u	prob =math.exp(-diff/tnow)

# 2.

- (8pts) Given the scenario in the figure above, follow the legend and draw the corresponding timing conflict graph.



- (12pts) Following 1., given that Vehicle 4 enters Conflict Zone 1 before Vehicles 1 and 2, find a DEADLOCK solution which has no cycle in the corresponding timing conflict graph. Follow the legend and draw the corresponding timing conflict graph. Explain why there is a deadlock.



當 vehicle 1 在 zone 1, vehicle 2 在 zone 3, vehicle 3 在 zone 2 時,  
 則 vehicle 1 須等 vehicle 3 離開 zone 2, vehicle 2 須等 vehicle 1  
 離開 zone 1, vehicle 3 須等 vehicle 2 離開 zone 3, 此時發生 deadlock.

# 3.

因為只有一個conflict zone，所以當vehicle進入後便可以直接離開此zone給下一個vehicle使用，故不會出現在resource conflict graph中，同時此例也不會產生resource conflict graph，因此此時當原本的圖沒有cycle，則不會有deadlock，並且依照到達的先後順序通過即可

## 4.

可以只使用rule1,4，因為rule1是處理同一個vehicle(只包含type1時)，自己進入conflict zone的先後順序，即代表transition發生的先後順序，rule4是處理同一個conflict zone中，不同vehicle進入的先後順序(包含type2、type3)，如此一來，可以涵蓋出rule2,3,5的處理方式，因此好處是可以簡化只考慮2個rule

## 5.

- 1.如同大多車廠的看法，即使賓士有推出level3，我也認為level3中目前汽車與人的權責區分太模糊，除非能制定出一套固定的準則來定義，但由於真實情況的變化太多，所以應該很難制定完整的規範，且太過頻繁的控制權切換，也會有較差的使用者體驗，喪失原本自動駕駛的意義。
- 2.我認為level4要能真正使用需要能接受即使在被允許的環境下，仍有可能完全停止，而由於有特定的環境限制，故我認為已現今的狀況能夠達成，但另一個需要考量的是車廠是否願意為發生的事故負責。
- 3.我認為level 5是無法達成的，因為當假如路直接斷掉，則車輛必須停止無法使用自動駕駛，或像是當鏡頭可能被外界的東西蓋住，則若沒有人為去除也會無法使用。