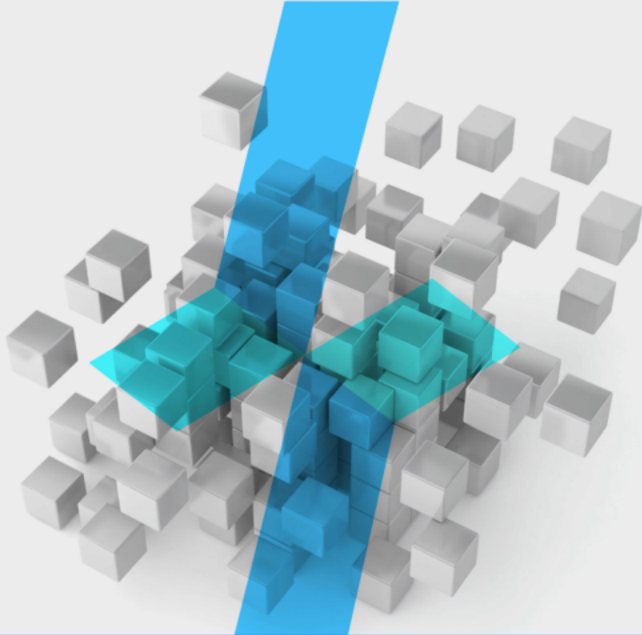


车载TSN设计与实践

Design and Practice of TSN in Automobile





CONTENTS

- 01 TSN概述
Overview of TSN
- 02 车载TSN设计
Design of Automotive TSN
- 03 TSN仿真分析
Simulation analysis of TSN
- 04 Demo开发及演示
Development and demonstration
- 05 总结
Summary

01

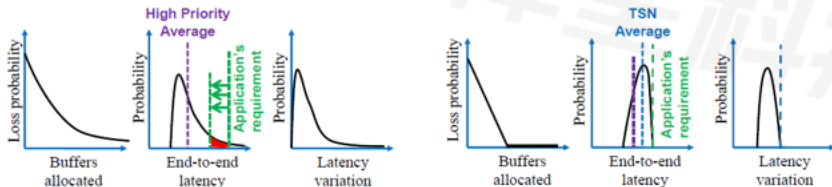
TSN概述

Overview of TSN



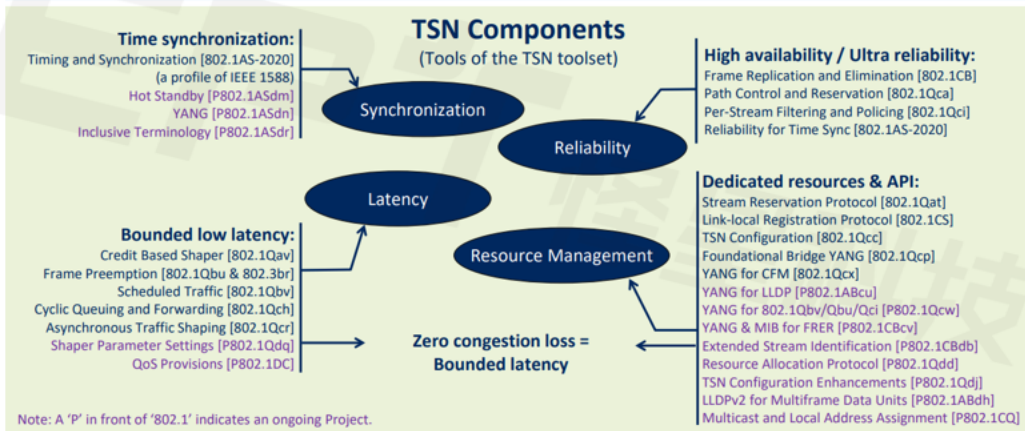
- AVB解决了音视频在以太网中的实时同步传输问题
- AVB的特性逐渐被工业和汽车等行业关注，对其提出更多需求
- 2012年11月，AVB任务组扩展了其工作范围，并正式更名为TSN(Time Sensitive Networking)
- TSN协议是在IEEE 802.1标准框架下，基于特定需求制定的一组“标准”，旨在通过IEEE 802网络提供确定性服务，如有限延迟，低延迟变动和低包丢失率

Traditional VS TSN

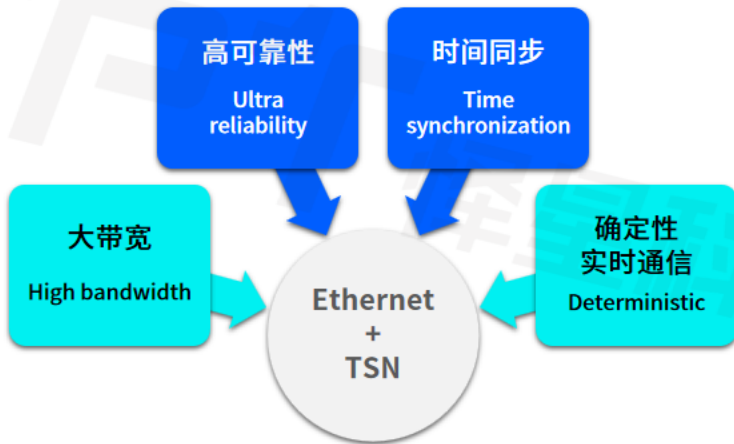


Time-Sensitive Networking (TSN) Profiles (Selection and Use of TSN tools)

Audio Video Bridging [802.1BA/Revision]	Fronthaul [802.1CM/de]	Industrial Automation [IEC/IEEE 60802]	Automotive In-Vehicle [P802.1DG]	Service Provider [P802.1DF]	Aerospace Onboard [IEEE P802.1DP / SAE AS6675]
--	---------------------------	---	-------------------------------------	--------------------------------	---



- 智能化、网联化对汽车网络的新需求



■ 车载领域TSN协议框架



■ 车载领域TSN应用场景



02

车载TSN设计

Design of Automotive TSN



- 车载网络有其独特性，车载TSN的设计也需要因地制宜。
- 以自动驾驶为例，简要介绍TSN设计过程



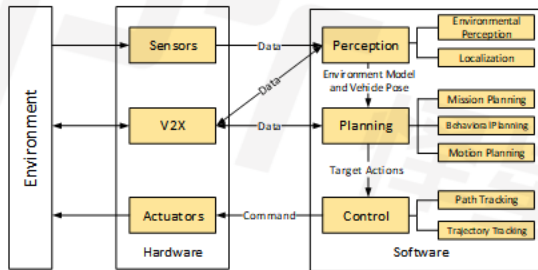
场景及需求分析

协议选取

参数设计

■ 场景及需求分析

- 分析数据流特点和需求，自动驾驶有如下交互数据，传感器、V2X、控制数据



场景及需求分析

协议选取

参数设计

■ 场景及需求分析

■ 自动驾驶数据需求

传感器类型	采集频率	数据帧 发送周期	传输延迟要求	丢包容忍性	带宽
毫米波雷达	10Hz~50Hz	20ms~100ms	<2ms	不可丢包	10~100 kbps
车载摄像头(raw)	24~60fps	<0.1ms	<2ms	不可丢包	>500Mbps
激光雷达	>10kHz	<2ms	<2ms	可丢包	3~15Mbps
超声波传感器	>10Hz	<100ms	<10ms	可丢包	5~20kbps
GPS/IMU	>10Hz	<100ms	<10ms	可丢包	5~20kbps
高精地图	—	TBD	<10ms	可丢包	TBD

应用场景	通信时延/ms	数据速率/(Mbit/s)	通信距离
车辆编队	10~500	0.012~65	80~350
先进驾驶	3~100	10~53	360~700
传感器扩展	3~100	10~1000	50
远程驾驶	5	上行25, 下行1	无限制

数据类型	发送周期	传输延迟要求	丢包容忍性	数据帧大小限制
Safety-relevant Control	≤10ms	<1ms	不可丢包	64~128字节(100Mbps)
Safety-irrelevant Control	<200ms	<20ms	可丢包	64~256字节(100Mbps)

场景及需求分析

协议选取

参数设计

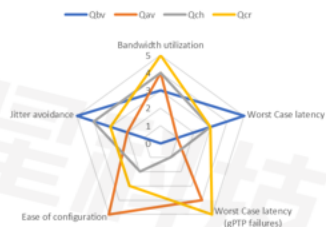
协议选取

- 考虑通信数据需求、网络拓扑

主要整形协议

协议	缩写	中文名称	应用场景
802.1 Qav	FQTTSS	队列、转发及流量整形协议	保证延迟低于上限值，支持对每个队列整形
802.1Qcr	ATS	异步整形协议	保证延迟低于上限值，支持对每个数据流整形
802.1 Qbv	TAS	时间感知整形协议	周期数据流，延迟要求高的应用
802.1 Qch	CQF	周期队列及转发协议	周期数据流，延迟要求较高的应用

整形器特点对比



场景及需求分析

协议选取

参数设计

协议选取

- 考虑通信数据需求、网络拓扑

整形器类型	无人驾驶系统数据
802.1Qbv	关键控制数据
802.1Qav (Class A) 或802.1Qcr	车载摄像头、毫米波雷达和激光雷达
802.1Qav (Class B) 或802.1Qcr	超声波传感器、GPS/IMU、高精地图
Best effort (higher Priority)	超声波传感器、GPS/IMU、高精地图、一般控制数据

协议	缩写	中文名称	作用	备注
802.1AS	gPTP	广义精确时钟同步协议	在网络内实现各节点的时钟同步	N/A
1722	AVTP	音视频传输协议	实现音视频和传统总线数据封装、传输	N/A
802.1Qat	SRP	流预留协议	在数据流传输路径上预留带宽	采用静态配置，不使用动态预留
802.1Qav	FQTS	队列、转发及流量整形协议	实现毫秒级传输延迟	N/A
802.1Qbv	TAS	时间感知整形协议	实现亚毫秒级传输延迟	N/A
802.1 CB	FRER	帧复制与消除协议	实现关键数据的无缝冗余	高功能安全数据

场景及需求分析

协议选取

参数设计

参数设计

- 依据标准、需求规范、场景分析的成果，结合网络拓扑，设计各TSN协议配置参数

No.	Name	Data type	Default value
No.	Name	Data type	备注
1	Stream	名称	说明
2	MAA	名称	说明
3	Dest	名称	说明
4	GateEnable	名称	说明
5	EndS	名称	说明
6	Vlan	名称	说明
7	AdminCycle	名称	说明
8	AdminBase	名称	说明
9	AdminCycle	名称	说明
10	AdminCycle	名称	说明
11	AdminCycle	名称	说明
12	AdminCycle	名称	说明
13	AdminCycle	名称	说明
14	AdminCycle	名称	说明
15	AdminCycle	名称	说明
16	AdminCycle	名称	说明

No.	Name	Data type	Default value
No.	Name	Data type	备注
1	Stream	名称	说明
2	MAA	名称	说明
3	Dest	名称	说明
4	GateEnable	名称	说明
5	EndS	名称	说明
6	Vlan	名称	说明
7	AdminCycle	名称	说明
8	AdminBase	名称	说明
9	AdminCycle	名称	说明
10	AdminCycle	名称	说明
11	AdminCycle	名称	说明
12	AdminCycle	名称	说明
13	AdminCycle	名称	说明
14	AdminCycle	名称	说明
15	AdminCycle	名称	说明
16	AdminCycle	名称	说明

场景及需求分析

协议选取

参数设计

- 参数设计

- 整形参数计算

- Qav、Qcr参数计算参考P802.1Qdq中burst流计算方法

$$\text{MaxFrameSize} = \min \left(\text{floor} \left(\frac{\text{dataSize}}{\text{targetLatency}} \times \text{classMeasurementInterval} \right), \text{Maximum SDU Size} \right)$$

$$\text{MaxIntervalFrames} = \text{ceil} \left(\frac{1}{\text{MaxFrameSize}} \times \frac{\text{dataSize}}{\text{targetLatency}} \times \text{classMeasurementInterval} \right)$$

$$\text{CommittedInformationRate} = \frac{\text{dataSize}}{\text{targetLatency}}$$

- Qbv参数主要涉及CycleTime及GCL参数，将其转化为NP问题，利用SMT求解器求解

03

TSN仿真分析

Simulation analysis of TSN



- TSN设计参数繁多，车内网络行为受到拓扑、数据流特性和流量调度等影响，需要借助仿真工具，对网络设计进行定量评估。
- TSN仿真平台协议支持情况

协议	OMNeT++ 模型				其他模型		
	INET	NeSTING	CoRE4INET	TSimNet	OPNET Model	TCN	RTaW-Pegase
Credit-Based Shaper (Qav)	√	√	√			√	√
Scheduled Traffic (Qbv)	√	√	√		√	√	√
Asynchronous Traffic Shaping (Qcr)	√						√
Clock Sync. (gPTP)	√				√	√	√
Frame Preemption(Qbu)	√	√		√			√
Per-stream Filtering and Policing(Qci)	√		√	√	√		√
Frame Replication and Elimination(CB)	√			√	√	√	√
Configuration Protocols(Qcc)	√		√		√		

■ 开源软件平台 (Omnet++&INET框架&TSN模块)

```

network ZonalArchitecture extends TsnNetworkBase
{
    parameters:
        @display("bgw1775.408,962.752");
    submodules:
        ZonalECU1: <default("TsnSwitch")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=774.592,254.016");
            @display("i=device/device");
        }
        ZonalECU2: <default("TsnSwitch")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=774.592,453.152");
            @display("i=device/device");
        }
        switch1: <default("TsnSwitch")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1077.2261,351.232");
        }
        ZonalECU3: <default("TsnSwitch")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1375.136,254.016");
            @display("i=device/device");
        }
        ZonalECU4: <default("TsnSwitch")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1375.136,453.152");
            @display("i=device/device");
        }
        CentralComputer: <default("TsnClock")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1077.2261,453.152");
            @display("i=device/cpu");
        }
        RadarECU: <default("TsnDevice")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=774.592,128.576");
        }
        RogueECU: <default("TsnDevice")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=774.592,603.68");
        }
        SpeedECU: <default("TsnDevice")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1375.136,134.848");
        }
        FuelControlECU: <default("TsnDevice")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1375.136,603.68");
        }
        CameraECU: <default("TsnDevice")> like IEthernetNetworkNode {
            @display("p=1238.72,134.848");
            @display("i=device/camera");
        }
        scenarioManager: ScenarioManager {
            @display("p=100,800;is=");
        }
    connections:
        RadarECU.ethg++ <--> Eth100H <--> ZonalECU1.ethg++;
        ZonalECU1.ethg++ <--> Eth10 <--> switch1.ethg++;
        ZonalECU1.ethg++ <--> Eth10 <--> ZonalECU2.ethg++;
    
```

网络建模

```

[General]
network =ZonalArchitecture
**displayGateSchedules = true
**gateFilter = ""_eth[2]_""
**gateScheduleVisualizer[0].height = 16
**gateScheduleVisualizer[0].placementHint = "right"

*.visualizer.typeName = "IntegratedMultiCanvasVisualizer"
*.visualizer.infoVisualizer.displayInfos = true

# enable egress traffic shaping
*.ZonalECU4.hasEgressTrafficShaping = true
*.switch1.hasEgressTrafficShaping = true

# enable time synchronization in all network nodes
*.CentralComputer.hasTimeSynchronization = true
*.RadarECU.hasTimeSynchronization = true
*.CameraECU.hasTimeSynchronization = true

# CentralComputer applications
*.CentralComputer.numApps = 4
*.CentralComputer.app[0..2].typeName = "UdpSinkApp"
*.CentralComputer.app[0].io.localPort = 1000
*.CentralComputer.app[1].io.localPort = 1001
*.CentralComputer.app[2].io.localPort = 1002

*.CentralComputer.app[3].typeName = "UdpSourceApp"
*.CentralComputer.app[3].display-name = "Control Data"
*.CentralComputer.app[3].io.destAddress = "FuelControlECU"
*.CentralComputer.app[3].io.destPort = 1003
*.CentralComputer.app[3].source.packetLength = 1200 - 540 # 420 = 30 (UDP) + 200
*.CentralComputer.app[3].source.productionInterval = exponential(1ms) # ~1Mbps

# time-aware traffic shaping
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.numTrafficClasses = 2
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.[0].display-name = "best effort"
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.[1].display-name = "Control"
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.transmissionDate[0].offset = 1ms
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.transmissionDate[0].durations = [100us, 1000us]
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.transmissionDate[0].initiallyOpen = false
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.transmissionDate[1].offset = 1ms
*.ZonalECU4.eth[*].macLayer.queue.transmissionDate[1].durations = [200us, 1000us]

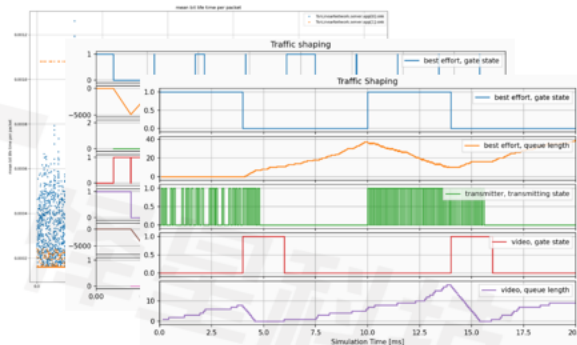
# (no breaks between switches
*.scenarioManager.script = xml["<scenario> \
    <at ts="0.1"> \
        <disconnect src-module="s1" dest-module="s2a"/> \
    </at> \
    <at ts="0.2"> \
        <disconnect src-module="s2b" dest-module="s3b"/> \
    </at> \
"]
    
```

参数配置及数据流建模

■ 开源软件平台 (Omnet++&INET框架&TSN模块)



仿真



结果分析 (延迟、流量、缓存...)

- TSN设计流程



04

Demo开发及演示

Development and demonstration



Demo硬件组成

中央计算单元:

- 计算模块: intel NUC PC + I210
- 交换机5: SJA1110

Zonal ECU 1&2:

- S32G-VNP-RDB (S32G+SJA1110)

Radar ECU、Rogue ECU

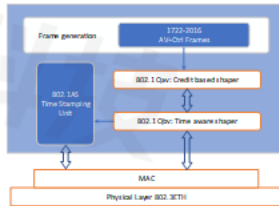
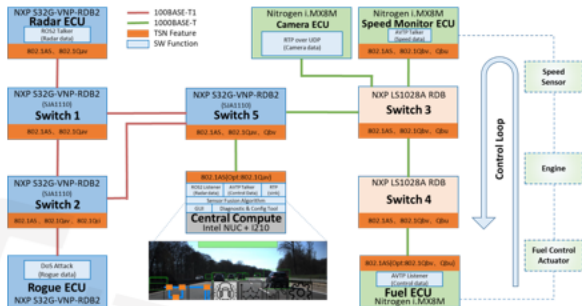
- S32G-VNP-RDB (S32G+SJA1110)

Zonal ECU 3&4:

- LS1028ARDB (处理器: LS1028A)

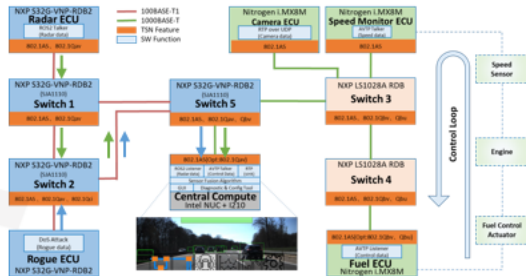
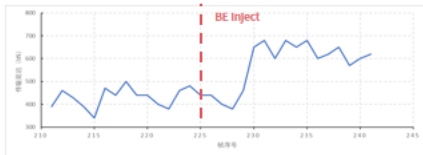
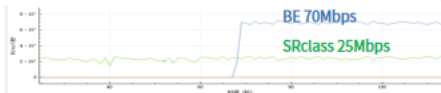
Speed ECU、Fuel Control ECU、Camera ECU

- Nitrogen i.MX 8M (CPU: i.MX 8MQuad)



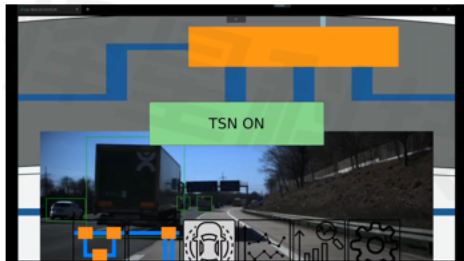
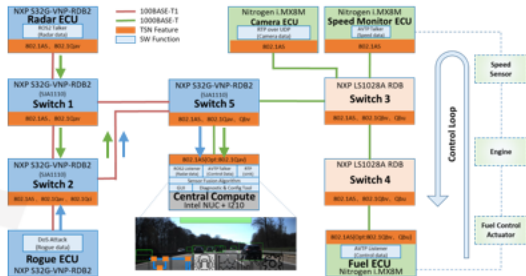
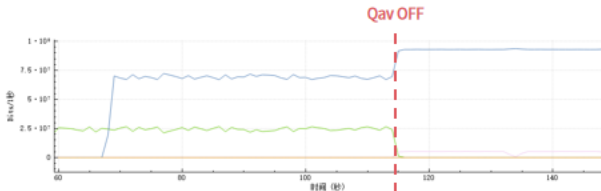
■ 传感器融合场景

- 中央计算单元融合摄像头和雷达ECU数据
- 802.1Qav协议对雷达数据进行整形
- Rogue ECU发送干扰流
- Switch2支持802.1Qci
- 雷达数据通过802.1CB协议冗余传输(TBD)
- 网络通过802.1AS协议实现时钟同步冗余(TBD)



■ 传感器融合场景

- 中央计算单元融合摄像头和雷达ECU数据
- 802.1Qav协议对雷达数据进行整形
- Rogue ECU发送干扰流
- Switch2支持802.1Qci
- 雷达数据通过802.1CB协议冗余传输(TBD)
- 网络通过802.1AS协议实现时钟同步冗余(TBD)

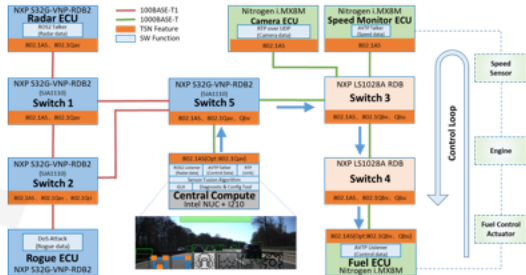


■ 关键控制场景

- 中央计算单元发送控制数据至Fuel ECU
- 802.1Qbv协议对控制数据整形
- 网络通过802.1AS协议实现时钟同步
- Camera ECU发送干扰流



传输延迟

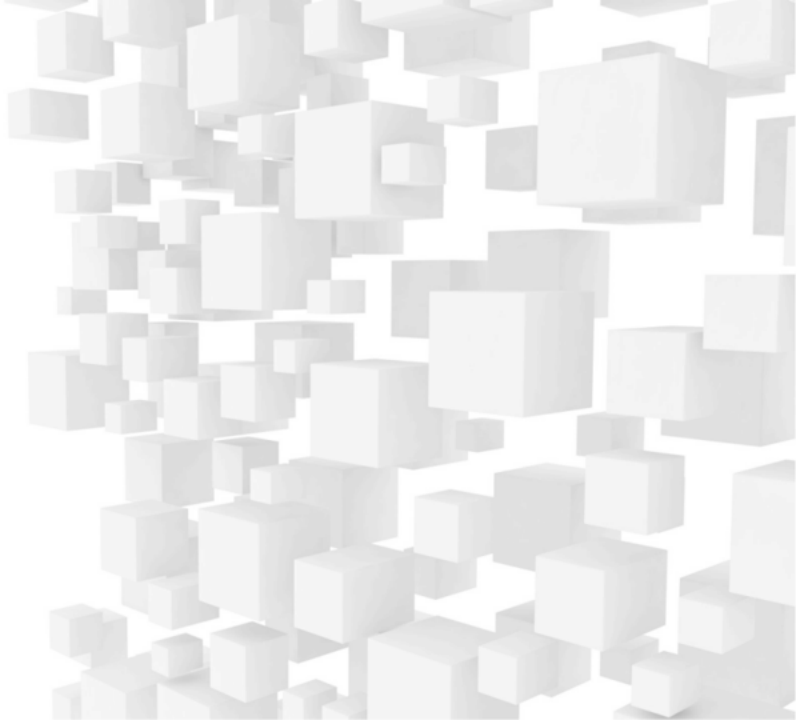


同步精度

05

总结

Summary



- TSN系列标准庞大但灵活，由设计者根据自己的需要，结合各协议特点，自由组合
- 汽车领域将逐步应用TSN技术，综合考虑成本、性能和易用性
- TSN配置参数多、网络设计复杂，有必要对车载网络行为进行仿真分析

TSN设计

TSN协议规范
TSN配置规范
TSN应用场景分析
整形参数计算脚本

TSN仿真分析

基于Omnet++的GUI建模插件
基于Python的定制化分析插件

TSN开发

Demo开发
TSN协议栈
TSN配置工具

TSN测试

测试设备
测试规范
协议测试
系统测试

让每一台智能汽车都有我们的贡献

- 网站: www.e-planet.cn
- 电话: +86 21-53393860
- 邮箱: biz@e-planet.cn
- 技术咨询: support@e-planet.cn
- 总部地址: 上海市徐汇区田林路487号宝石园20号楼25层



资料下载