# PESSRAE Project Working Progress Snapshoot

Since 2021.11.21

심철동

## PESSRAE 개발 목표

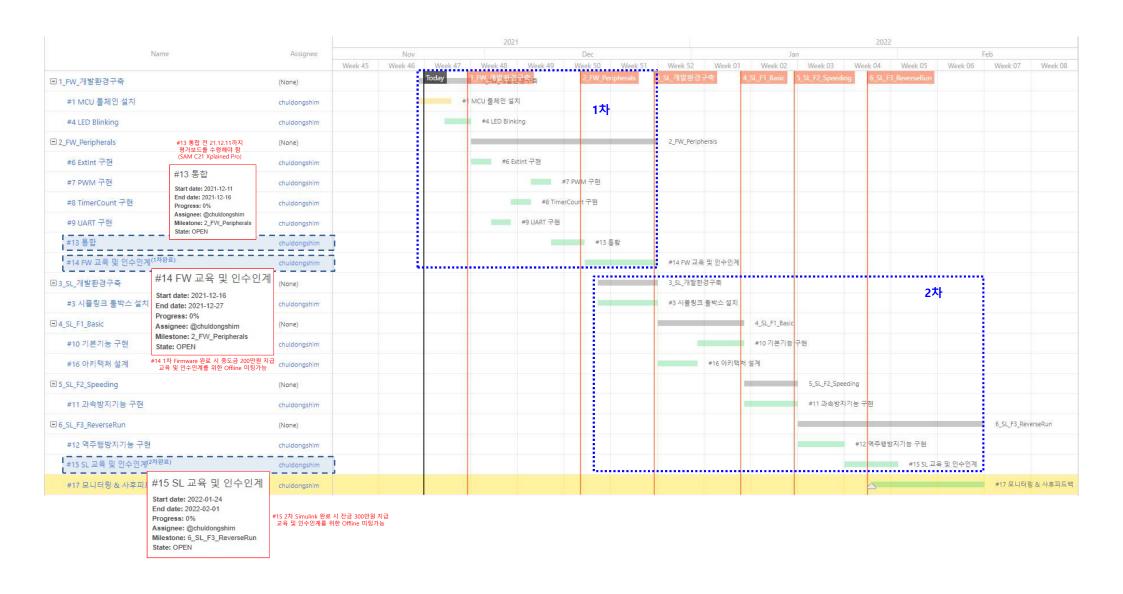
## ■ 개발 목표/범위

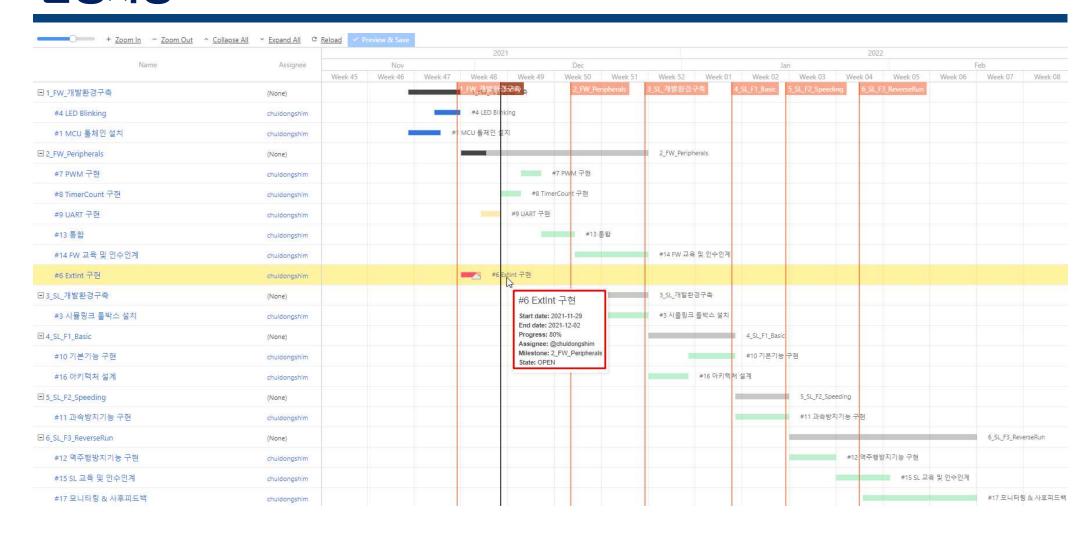
- ✓ MBD를 통한 과속방지, 역주행방지 기능 개발 구현
- ✔ Peripherals Manual Code와 MBD Function Logic AutoCode 타겟(SAMC21J MCU) 통합/구동
- ✓ SAMC21J Firmware/Simulink 환경구축지원
- ✓ 추가기능로직을 MBD로 고객이 직접 구현할 수 있도록 고객에게 구현내용교육/인수인계 및 사후기술지원

## ■ 진행 방법

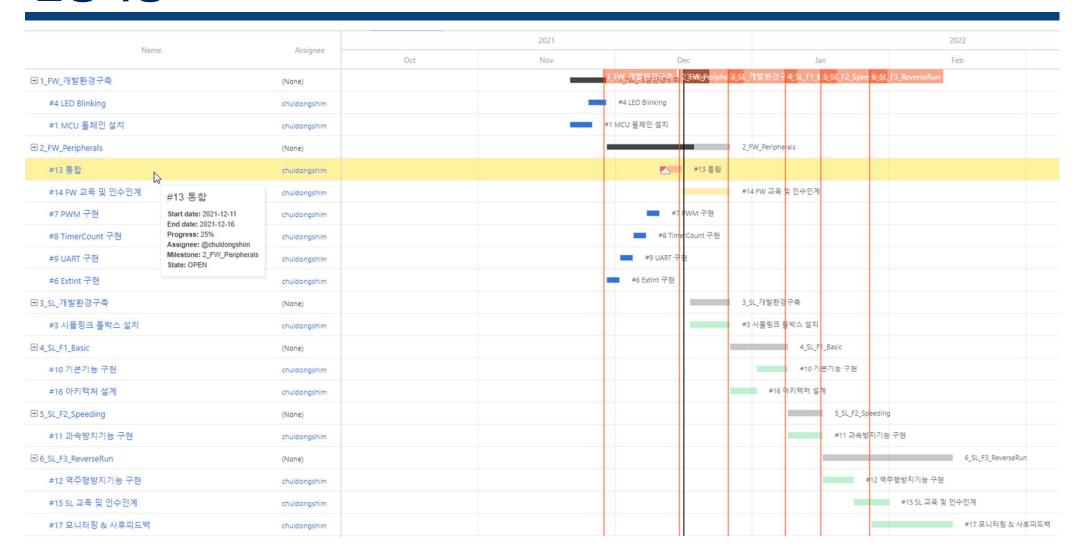
- ✓ 사전준비
  - : 21.12.11까지 KTL로부터 EVB 평가보드 수령
  - : 모터Plant(임의의 모터 or 실제 타겟에서 사용되는 모터?)는 추후 협의/결정
- ✓ 1차
  - : 1차(Firmware 진행) 완료 후 Offline 미팅을 통한 설치 및 Firmware 교육
  - : 1차완료 후 중도금 200만원 지급
- ✓ 2차 (프로젝트 완료)
  - : 2차(시뮬링크 구현) 완료 후 Offline 미팅을 통한 설치 및 MBD 교육
  - : 2차완료 후 잔금 300만원 지급
- ✓ 사후 기술지원
  - : 잔금 수령 후 모니터링&피드백 기간동안 기술지원(필요 시 Offline 미팅을 통한 지원)

## PESSRAE 개발일정 (21.11.21 ~ 22.02.01)



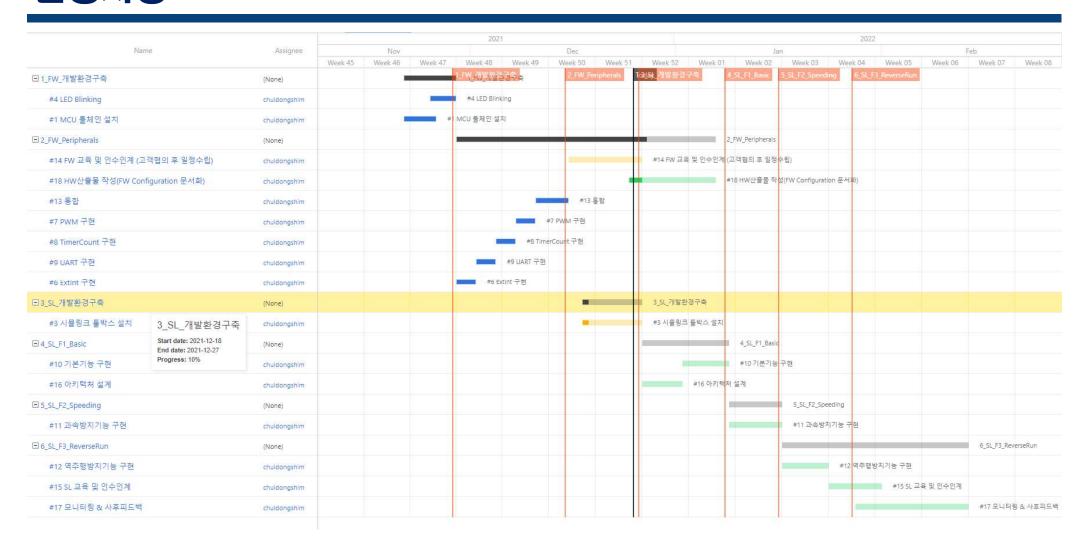


- 주요 이슈
  - ✓ FW 개발환경 구축



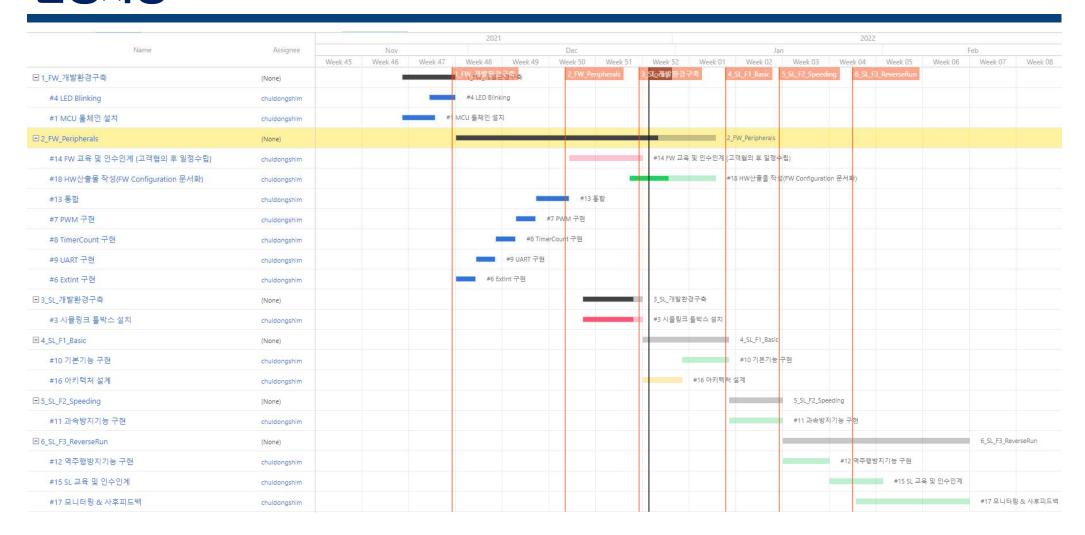
#### ■ 주요 이슈

✓ MCU Peripherals 동작확인

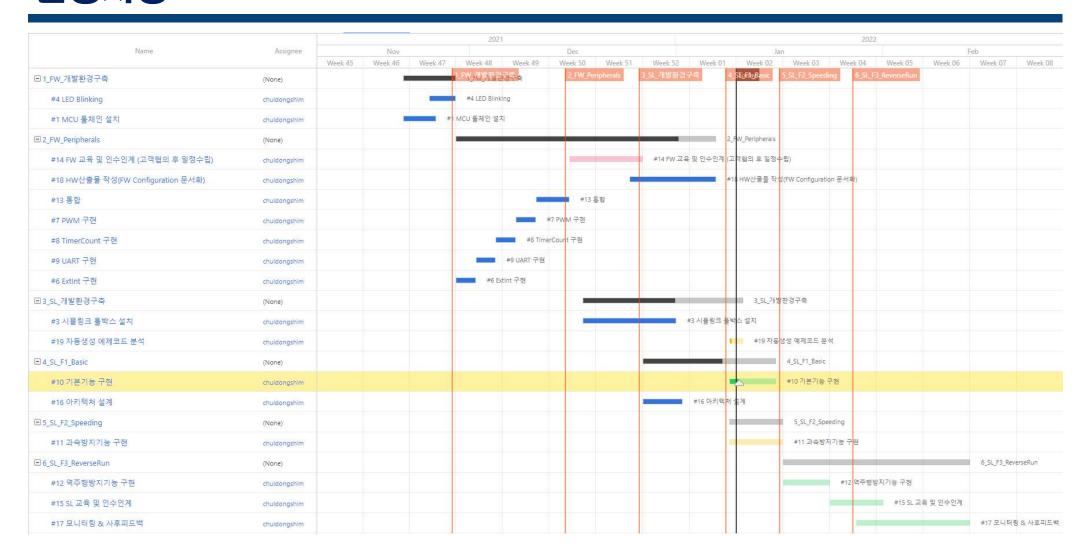


#### ■ 주요 이슈

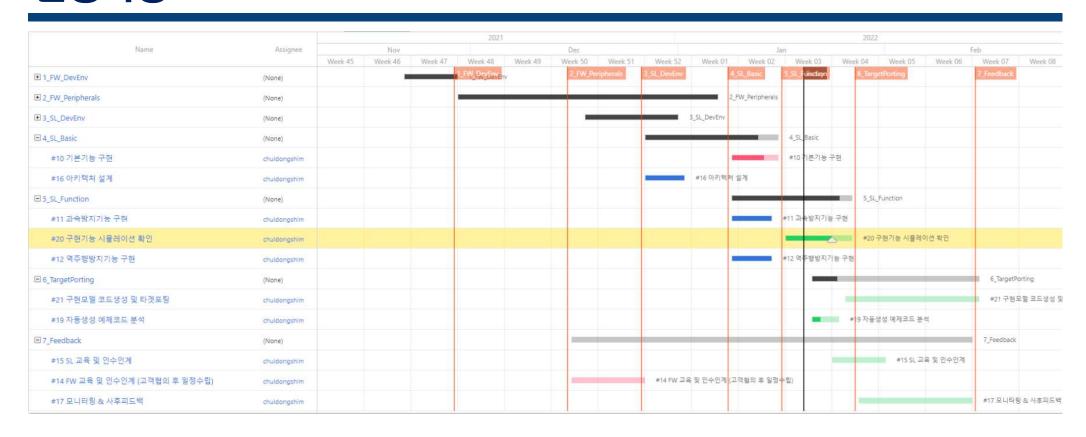
#### ✓ Peripherals 통합



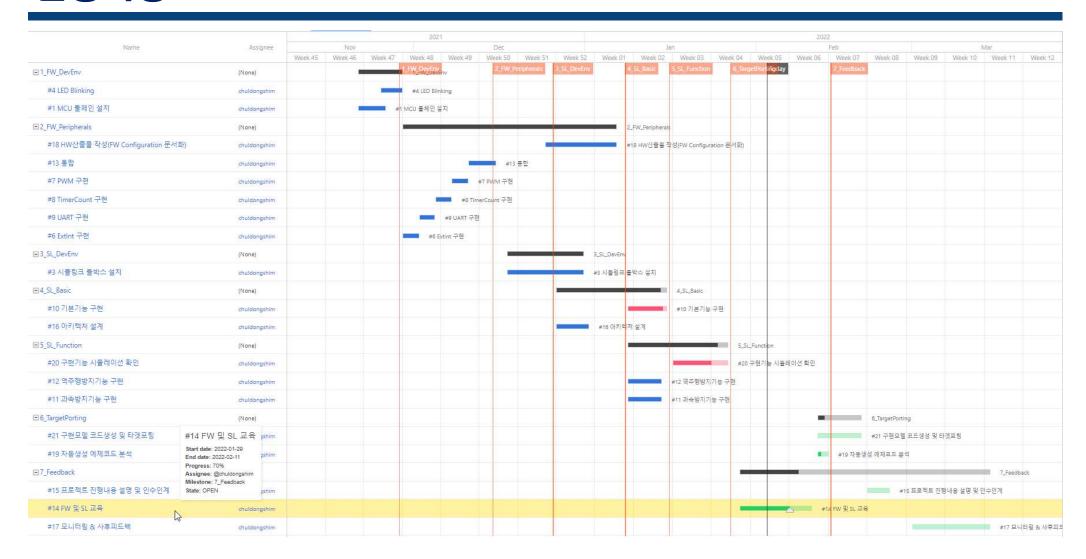
- 주요 이슈
  - ✓ Simulink MBD 개발환경 구축
  - ✓ FW 산출물 문서화



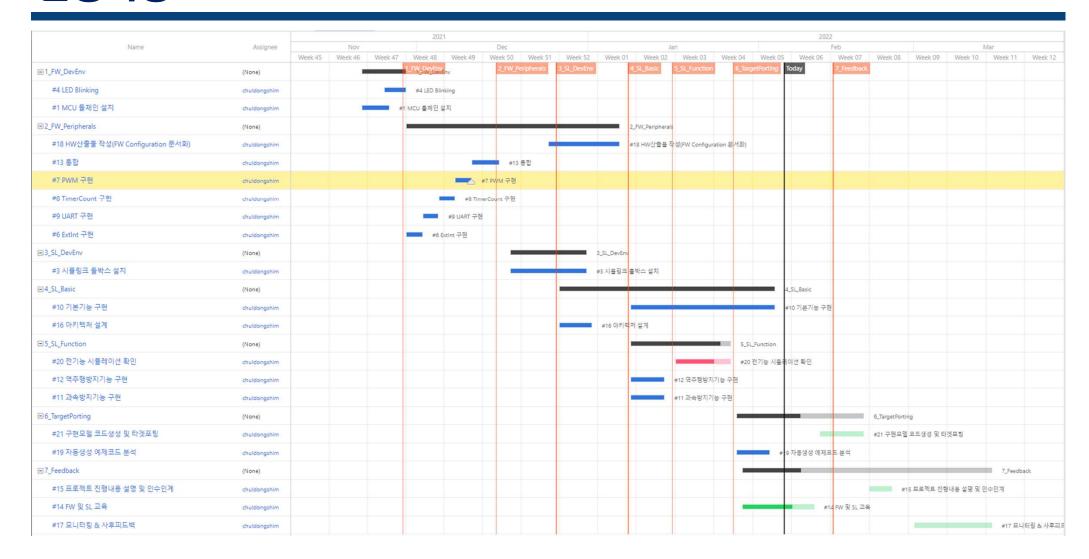
- 주요 이슈
  - ✓ 아키텍처 설계 완료 (개발 컨셉 수립)
  - ✓ 기본 기능 구현



- 주요 이슈
  - ✓ 기능구현 태스크 그룹 묶어 하나로 관리하도록 변경
  - ✓ 교육/피드백 태스크 그룹 묶어 하나로 관리하도록 변경

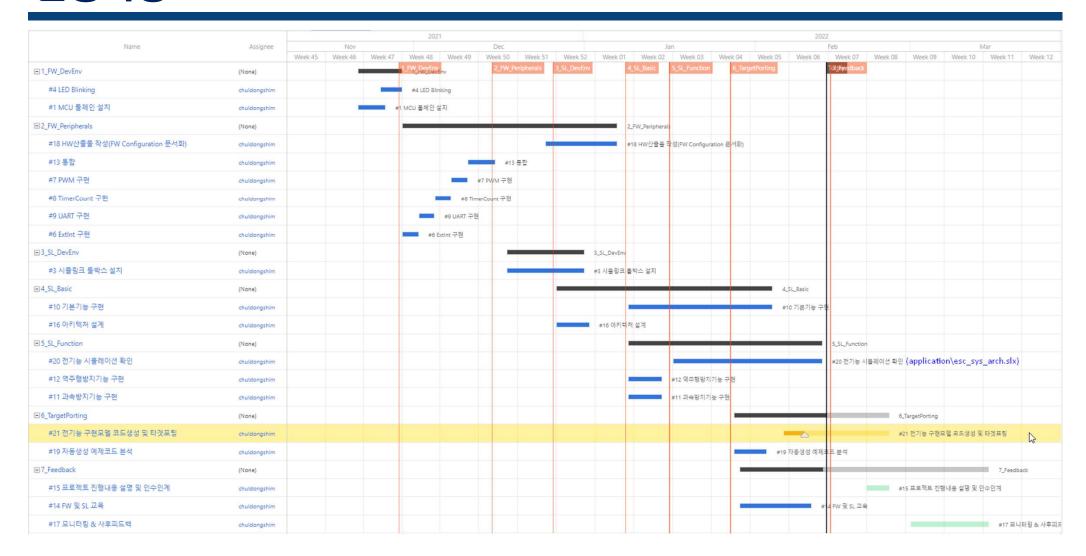


- 주요 이슈
  - ✓ 교육용 Simulink 예제 작성완료
    - : Rpm입력에 따른 엔코더 펄스 출력 → 엔코더 피드백 → 속도측정



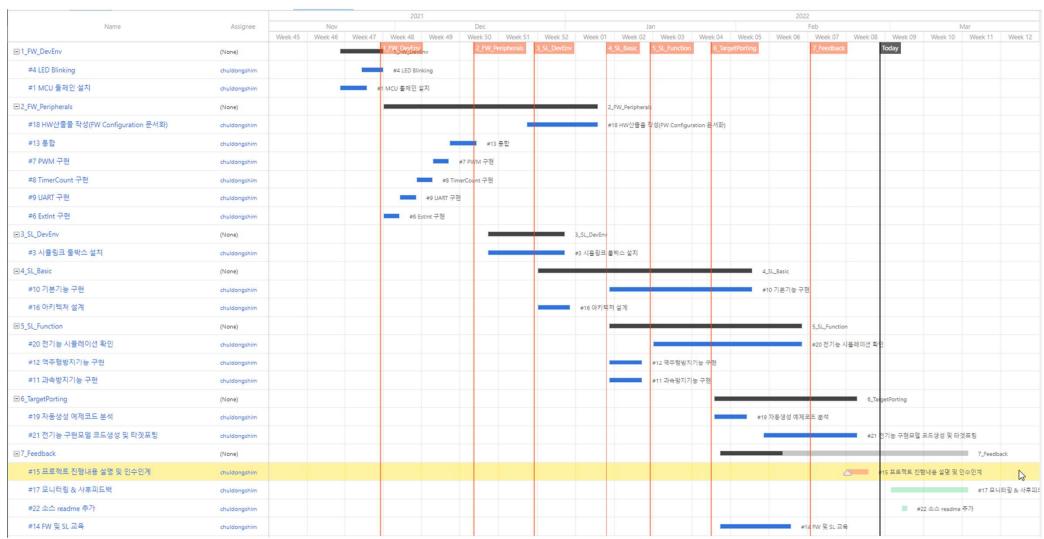
#### ■ 주요 이슈

- ✓ 기본기능(방향판단/속도측정) 구현 완료
- ✓ 자동생성 예제 코드분석 완료
- ✓ 교육 예제(시뮬링크/펌웨어) 준비완료, 교육ppt작성 중



#### ■ 주요 이슈

- ✓ 1차미팅(진행사항 공유 및 Firmware 및 Simulink 기본 교육 진행 완료)
- ✓ 시뮬레이션을 통한 전기능 동작확인 완료 (esc\_sys\_arch.slx)
- ✓ 전기능 C코드 자동생성 및 타겟 동작확인 진행중



- 주요 이슈
  - ✓ 타겟포팅 완료 후 후속 작업 진행여부 문의(22.02.23)
  - ✓ Feedback 이후 남은 Task(#15, #17, #22 등) 수행 예정