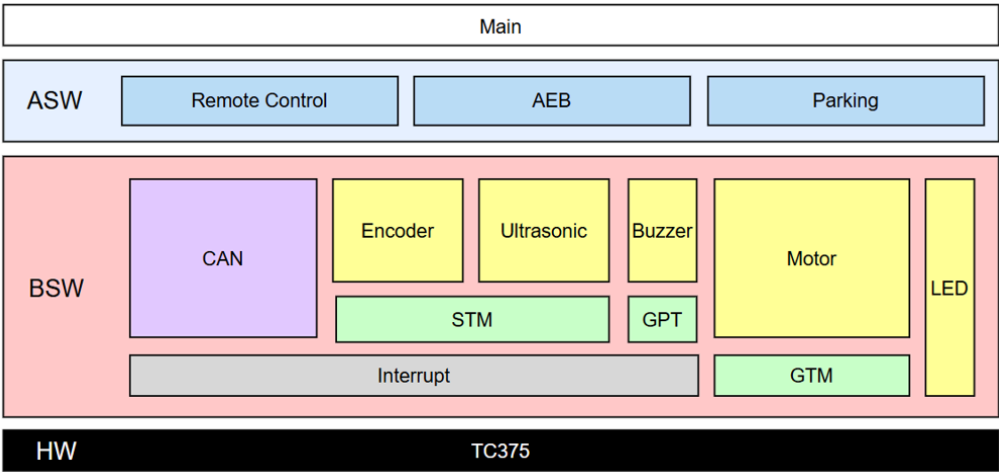


TC375 SW 아키텍처



ASW	설명
Remote Control	컨트롤러를 이용하여 원격 주행 모드를 수행한다.
AEB	전방에 장애물이 있을 경우 충돌 방지를 위해 급제동을 수행한다.
Parking	운전자의 개입 없이 주차 가능한 자리를 탐색 후, 후방 주차를 수행한다.

BSW	설명
CAN	라즈베리파이에서 제어 입력을 받아온다. ToF 센서의 측정값을 받아온다.
Interrupt	CAN 통신 송/수신시 인터럽트가 발생한다. 타이머에 의해 주기적으로 인터럽트가 발생한다. 외부 센서가 값을 측정하는 경우 외부 인터럽트를 발생한다.
STM	주기적으로 rpm을 계산하기 위해 사용한다.

(System Timer Module)	주기적으로 초음파 센서의 Trigger Pulse를 발생하기 위해 사용한다.
GPT (Generic Purpose Timer)	주기적으로 Buzzer를 울리기 위해 GPT1을 사용한다.
Encoder	AEB 모드 수행 시, 차량의 rpm을 계산하기 위해 사용한다.
Ultrasonic	자율 주차 모드 수행 시, 측방 및 후방 거리를 측정하기 위해 사용한다.
Buzzer	자율 주차 모드 수행 시, 후방 거리에 따라 경고음을 울리기 위해 사용한다.
Motor	차량의 제동과 조향을 위해 사용한다.
LED	AEB 모드 작동 시, 후방등을 켜기 위해 사용한다. 자율 주차 모드 종료를 알리기 위해 사용한다.