

Arquitetura HIL para teste de sistemas embarcados como *vehicle interface* de veículos autônomos baseados no Autoware

Projeto – Etapa 2

Gabriel Toffanetto França da Rocha

g289320@dac.unicamp.br

Juan Luis Barraza Ramirez

j272583@dac.unicamp.br

Professor Dr. Rodrigo Moreira Bacurau

IM420X – Projeto de Sistemas Embarcados de Tempo Real

Faculdade de Engenharia Mecânica

Universidade Estadual de Campinas

22 de outubro de 2024



Agenda

- 1 Introdução
- 2 Estados do sistema
- 3 Tarefas
- 4 Sincronização e comunicação entre tarefas
- 5 Proteção de recursos
- 6 Padronização de projeto
- 7 Cronograma



Introdução



Proposta

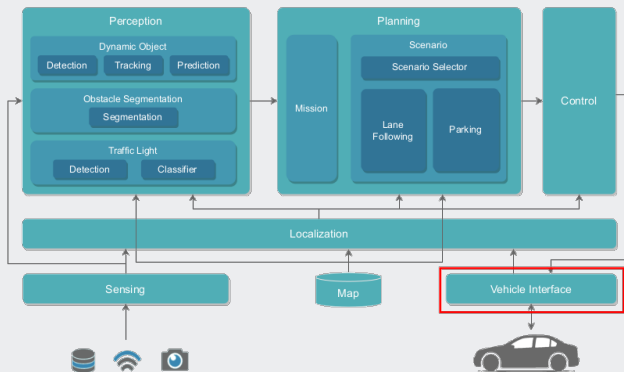


Figura 1: Escopo do projeto na arquitetura Autware.

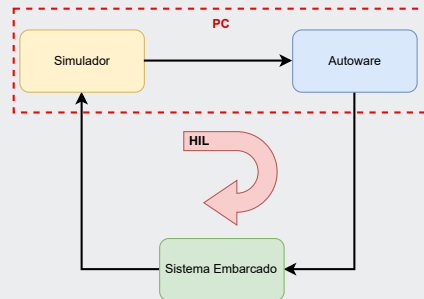


Figura 2: Arquitetura de teste do hardware.



Estados do sistema



Estados do sistema

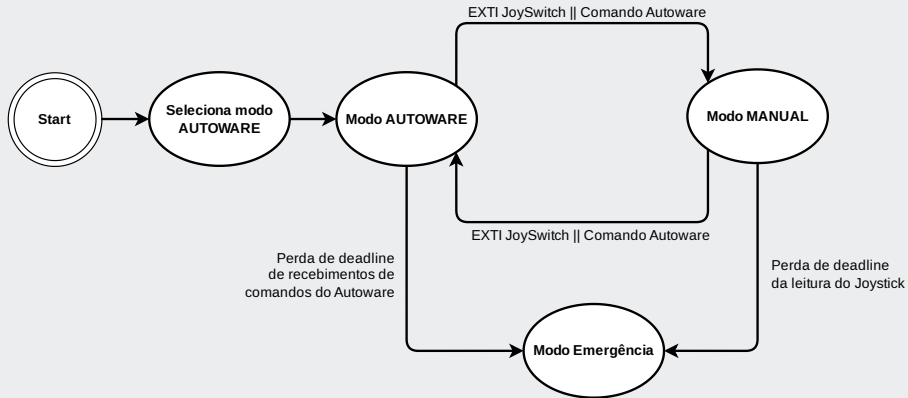


Figura 3: Máquina de estados do sistema.



Tarefas



Diagrama do sistema

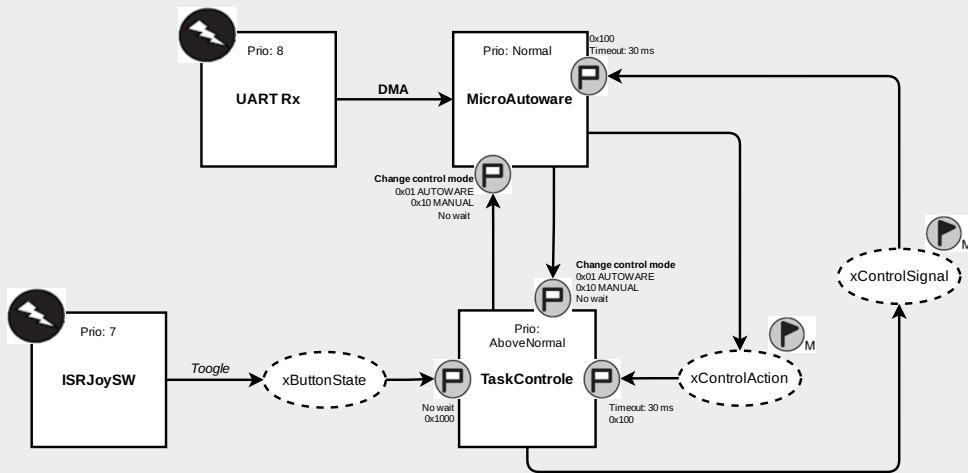


Figura 4: Diagrama do sistema.



Descrição das tarefas

Tarefa

Nome	MicroAutoware
Prioridade	Normal
Tamanho da stack	3500 kB
Detalhes	Leitura dos <i>subscribers</i> Autoware, leitura dos <i>subscribers</i> CARLA, envio das informações de controle e modo de operação para a TaskControle, recebimentos das informações de controle da TaskControle, escrita dos <i>publishers</i> Autoware, escrita dos <i>publishers</i> CARLA.



Descrição das tarefas

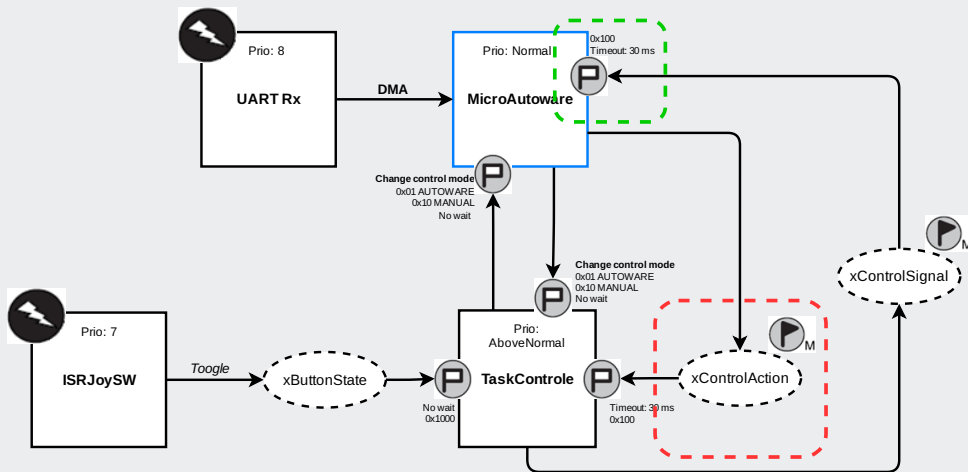


Figura 5: Elementos de bloqueio e desbloqueio da tarefa MicroAtuoware.

Descrição das tarefas

Tarefa

Nome	TaskControle
Prioridade	AboveNormal
Tamanho da stack	500 kB
Detalhes	<p>Realiza o controle do veículo utilizando a referência dada pelo <i>joystick</i> ou pelo Autoware, dado o modo de operação, podendo ser MANUAL ou AUTOWARE, respectivamente. A alteração do modo é feita por <i>ThreadFlag</i>, gerada por ISR ou pelo Autoware. Em caso do modo de operação AUTOWARE, os sinais de controle são recebidos por variável global e sincronizados por <i>ThreadFlag</i>, com tempo de 30 ms, onde caso não receba, entra em algum modo de segurança. Em caso de operação MANUAL, o <i>joystick</i> é lido por DMA, aguardando 20 ms antes de cada leitura, convertendo os valores analógicos em sinais de controle, onde também caso haja algum erro, o modo de emergência é acionado. O sinal de controle é enviado para o MicroAutoware por uma variável global e sincronizado por <i>ThreadFlag</i>.</p>



Descrição das tarefas

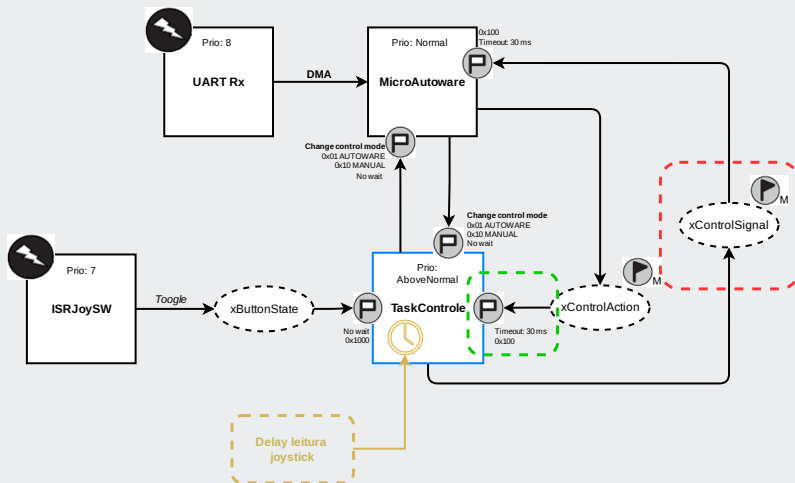


Figura 6: Elementos de bloqueio e desbloqueio da tarefa TaskControl.



Fluxograma MicroAutoware

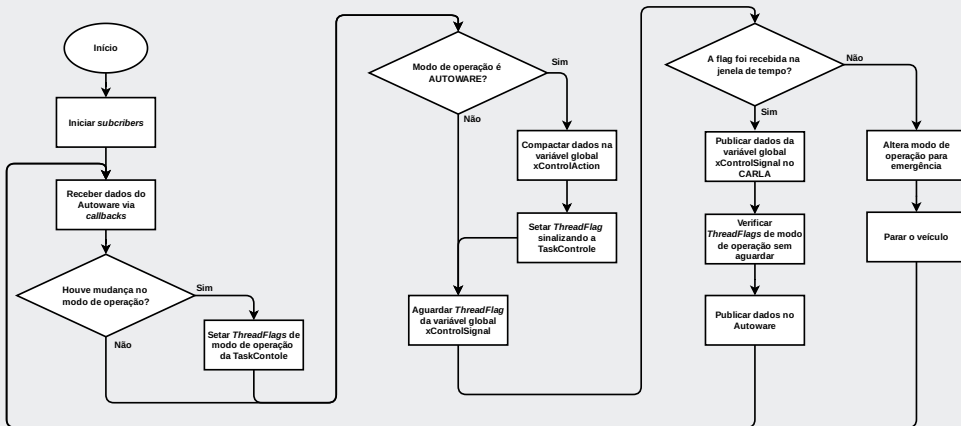


Figura 7: Fluxograma da tarefa MicroAutoware.



Fluxograma TaskControl

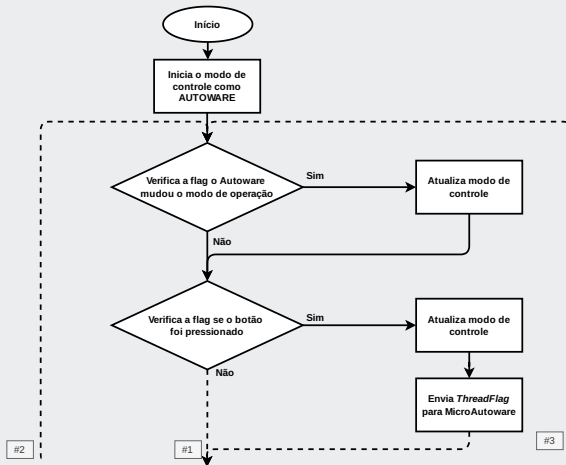


Figura 8: Fluxograma da tarefa TaskControl (Parte 1/2).



Fluxograma TaskControl

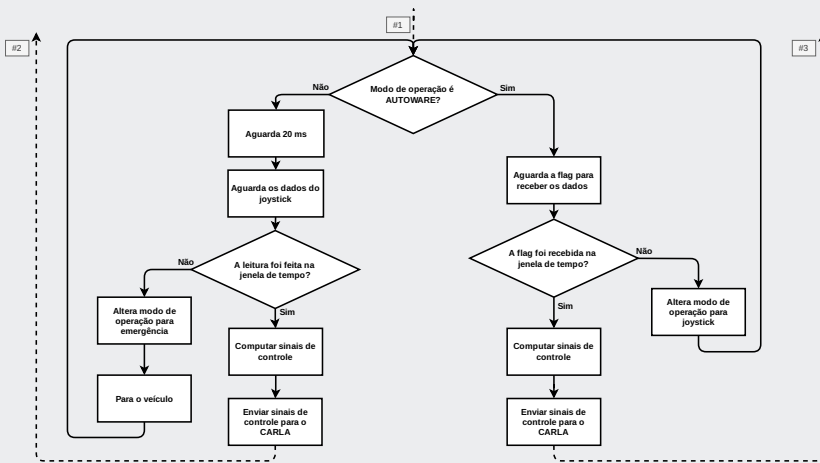


Figura 9: Fluxograma da tarefa TaskControl (Parte 2/2).



Fluxograma ISR JoySW

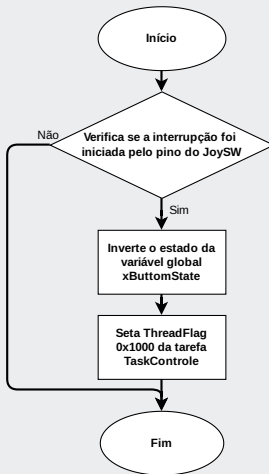


Figura 10: Fluxograma da ISR JoySW.



Sincronização e comunicação entre tarefas



Sincronização entre tarefas

Sinalização `xButtonState`

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flag:** 0x1000
- **Modo:** *No wait*
- **Descrição:** Sinaliza ocorrência da interrupção do botão JoySW.



Sincronização entre tarefas

Sinalização `xButtonState`

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flag:** 0x1000
- **Modo:** *No wait*
- **Descrição:** Sinaliza ocorrência da interrupção do botão JoySW.

Sinalização `xControlAction`

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flag:** 0x0100
- **Modo:** *Timeout 30 ms*
- **Descrição:** Sinaliza o recebimento de dados pela variável global `xControlAction`.



Sincronização entre tarefas

Sinalização `xButtonState`

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flag:** 0x1000
- **Modo:** *No wait*
- **Descrição:** Sinaliza ocorrência da interrupção do botão JoySW.

Sinalização `xControlAction`

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flag:** 0x0100
- **Modo:** *Timeout 30 ms*
- **Descrição:** Sinaliza o recebimento de dados pela variável global `xControlAction`.

Sinalização `xControlSignal`

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flag:** 0x0100
- **Modo:** *Timeout 30 ms*
- **Descrição:** Sinaliza o recebimento de dados pela variável global `xControlSignal`.



Comunicação entre tarefas

Alteração do modo de condução por interrupção JoySW

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flags:**
 - Modo de controle alterado para AUTOWARE: 0x01
 - Modo de controle alterado para MANUAL: 0x10
- **Modo:** *No wait*
- **Descrição:** Realiza a sincronização do modo de operação da tarefa TaskControle para a MicroAutoware.



Comunicação entre tarefas

Alteração do modo de condução por interrupção JoySW

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flags:**
 - Modo de controle alterado para AUTOWARE: 0x01
 - Modo de controle alterado para MANUAL: 0x10
- **Modo:** *No wait*
- **Descrição:** Realiza a sincronização do modo de operação da tarefa TaskControle para a MicroAutoware.

Alteração do modo de condução pelo Autoware

- **Objeto:** *ThreadFlag*
- **Flags:**
 - Modo de controle alterado para AUTOWARE: 0x01
 - Modo de controle alterado para MANUAL: 0x10
- **Modo:** *No wait*
- **Descrição:** Realiza a sincronização do modo de operação da tarefa MicroAutoware para a TaskControle.



Proteção de recursos



Proteção de recursos

Variável global `xControlSignal`

- Protegida por MUTEX.

- `MutexControlSignal`



Proteção de recursos

Variável global `xControlSignal`

- Protegida por MUTEX.
 - `MutexControlSignal`

Variável global `xControlAction`

- Protegida por MUTEX.
 - `MutexControlAction`



Padronização de projeto



Padronização de projeto

Domínio ROS × Domínio FreeRTOS



Padronização de projeto

Domínio ROS × Domínio FreeRTOS

Domínio ROS

- *Vehicle interface;*
- Padronização de código do ROS.



Padronização de projeto

Domínio ROS × Domínio FreeRTOS

Domínio ROS

- *Vehicle interface*;
- Padronização de código do ROS.

Domínio FreeRTOS

- Padronização padrão da disciplina.



Padronização de projeto

Domínio ROS × Domínio FreeRTOS

Domínio ROS

- *Vehicle interface*;
- Padronização de código do ROS.

Domínio FreeRTOS

- Padronização padrão da disciplina.

Padronização de código ROS

- **Subscriber:** `nome_subscriber_sub_`
- **Publisher:** `nome_subscriber_pub_`
- **Service server:** `nome_subscriber_server_`
- **Mensagem:** `nome_mensagem_msg_`
- **Node:** `NomeDoNode`
- **Callback:** `nome_do_topico_callback`



Padronização de projeto

Domínio ROS × Domínio FreeRTOS

Domínio ROS

- *Vehicle interface*;
- Padronização de código do ROS.

Domínio FreeRTOS

- Padronização padrão da disciplina.

Padronização de código ROS

- **Subscriber:** `nome_subscriber_sub_`
- **Publisher:** `nome_subscriber_pub_`
- **Service server:** `nome_subscriber_server_`
- **Mensagem:** `nome_mensagem_msg_`
- **Node:** `NomeDoNode`
- **Callback:** `nome_do_topico_callback`

Considera-se que as padronizações não irão se misturar!



Cronograma



Cronograma

Atividade/Semana	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Proposta do projeto									
Projeto de <i>hardware</i> e <i>software</i>									
Integração do STM com o micro-ROS									
Integração do micro-ROS com o Autoware									
Implementação das tarefas do sistema embarcado									
Construção do ambiente de testes									
Realização dos testes									
Escrita do relatório									

Tabela 1: Cronograma de atividades.

- **Semana 2:** Apresentação Etapa 1
- **Semana 4:** Apresentação Etapa 2
- **Semana 7:** Apresentação Etapa 3
- **Semana 9:** Apresentação Final



Obrigado!

Dúvidas?

