

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

Projeto – Etapa 4

Gabriel Toffanetto Franca da Rocha

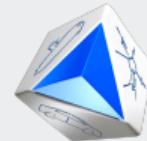
q289320@dac.unicamp.br

Professor Dr. Rodrigo Moreira Bacurau

IM420X – Projeto de Sistemas Embarcados de Tempo Real

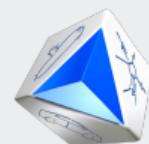
Faculdade de Engenharia Mecânica
Universidade Estadual de Campinas

26 de novembro de 2024



Agenda

- 1** Introdução
 - 2** Proposta
 - 3** Resultados
 - 4** Conclusão
 - 5** Referências bibliográficas
 - 6** Apêndices



Introdução



Contextualização



Figura 1: Veículo Autônomo do LMA.

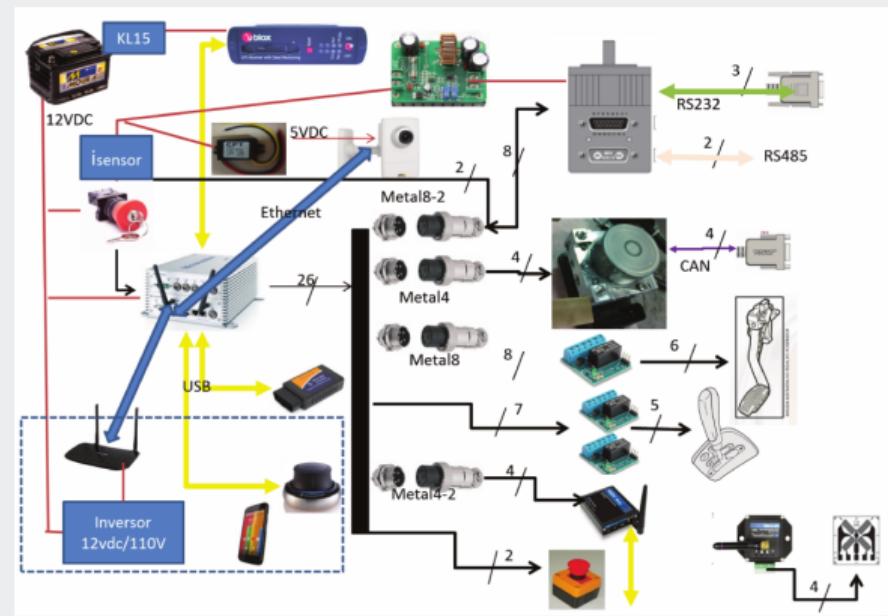


Figura 2: Diagrama de hardware do VILMA01 (BEDOYA, 2016).

Autoware



Autoware

Figura 3: Logomarca do Autoware.



Autoware



Autoware

Figura 3: Logomarca do Autoware.

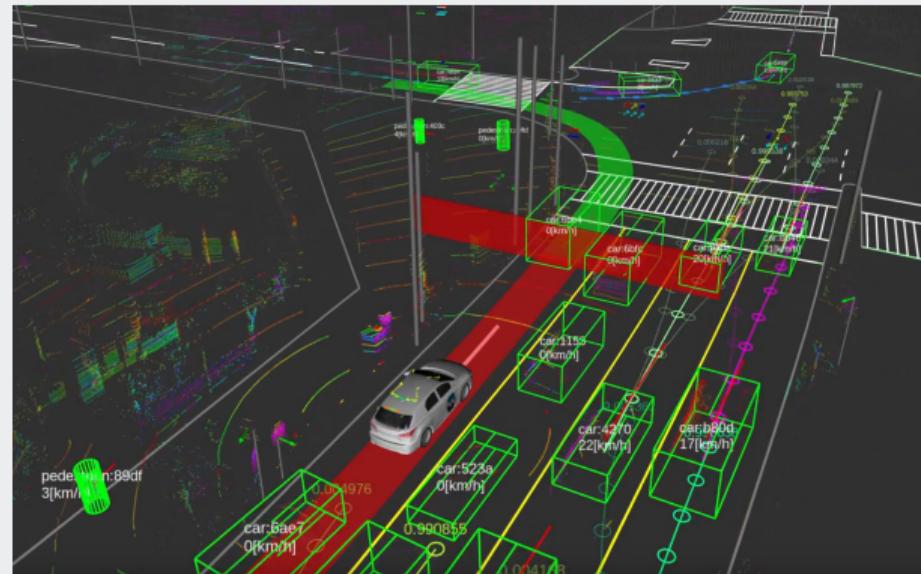
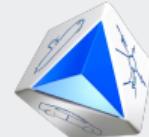


Figura 4: Visualização do Autoware em operação (The Autoware Fundation, 2024).



Arquitetura

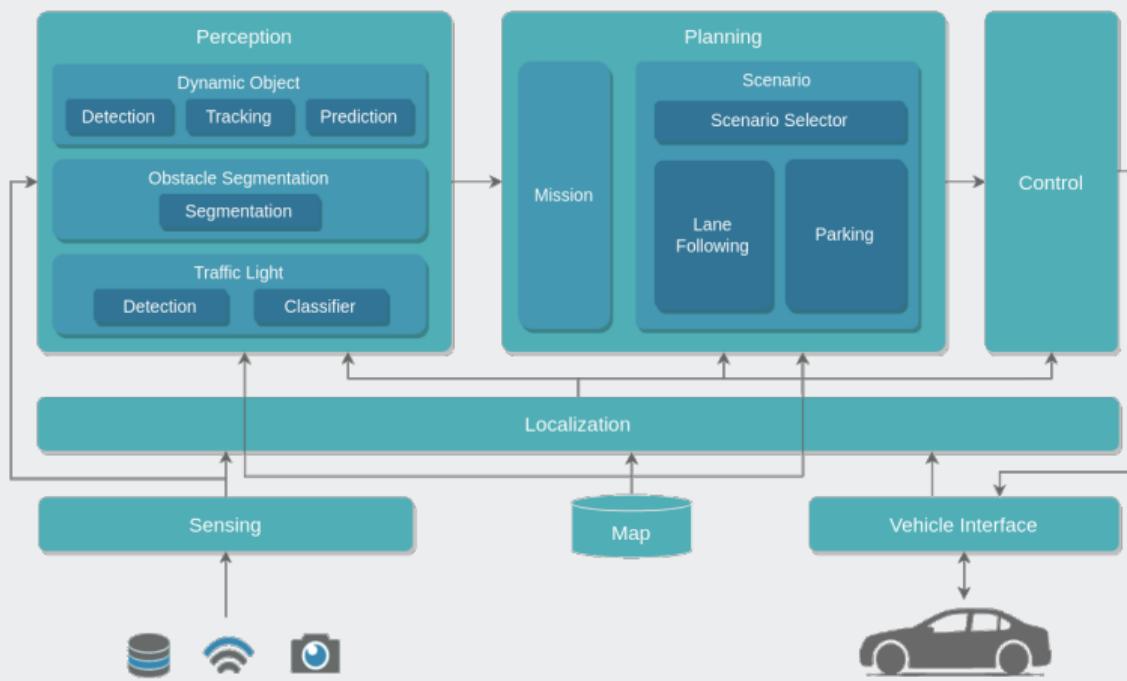
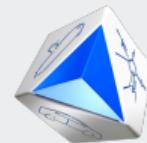


Figura 5: Arquitetura de alto nível (The Autoware Fundation, 2023).

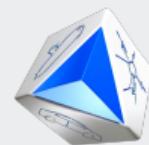


Proposta



Proposta

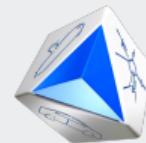
Trazer o Autoware para dentro do microcontrolador de forma confiável e de fácil implementação.



Proposta



Figura 6: Ferramentas para viabilização do projeto.



Proposta

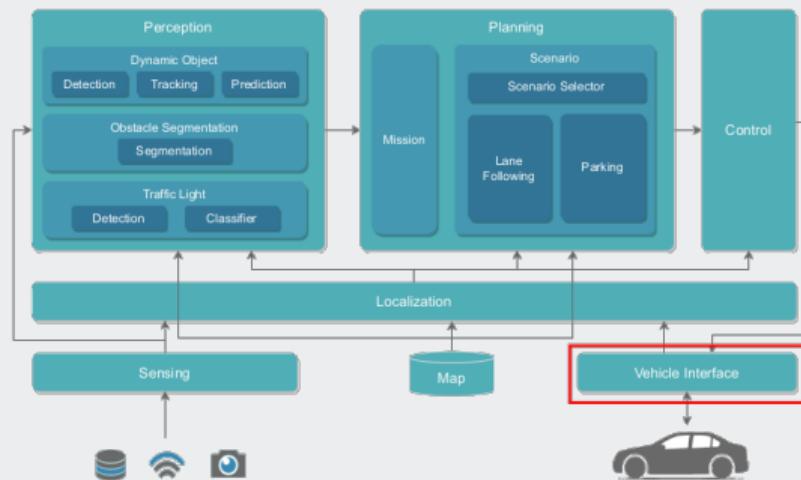
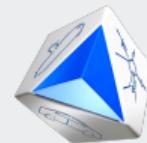


Figura 7: Escopo do projeto na arquitetura Autoware.



Proposta

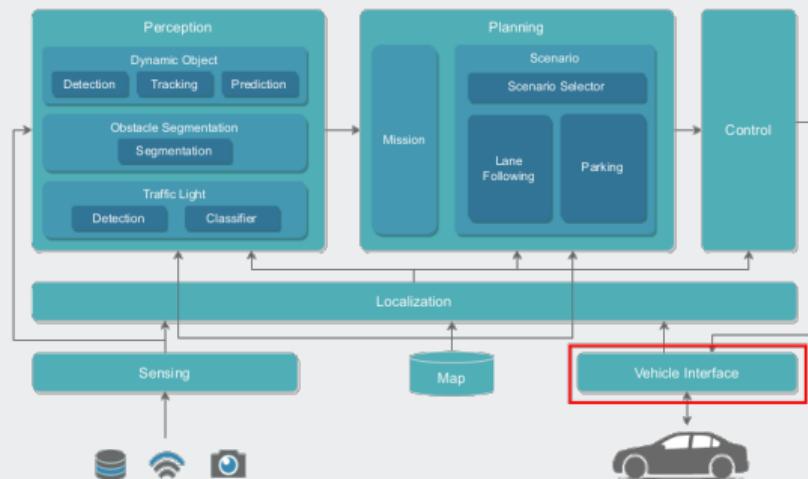


Figura 7: Escopo do projeto na arquitetura Autoware.

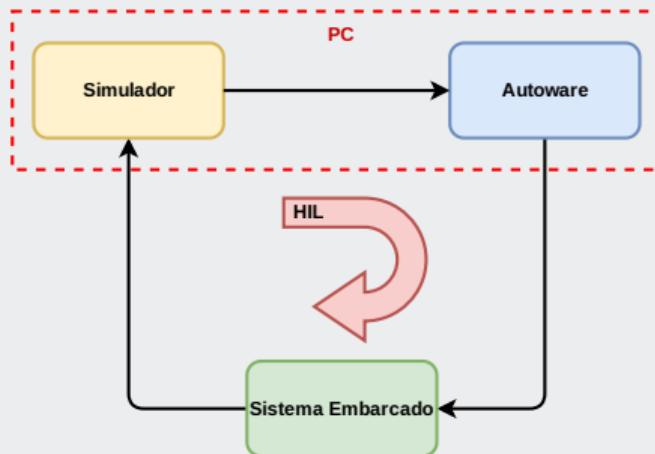


Figura 8: Arquitetura de teste do *hardware*.

Vehicle interface

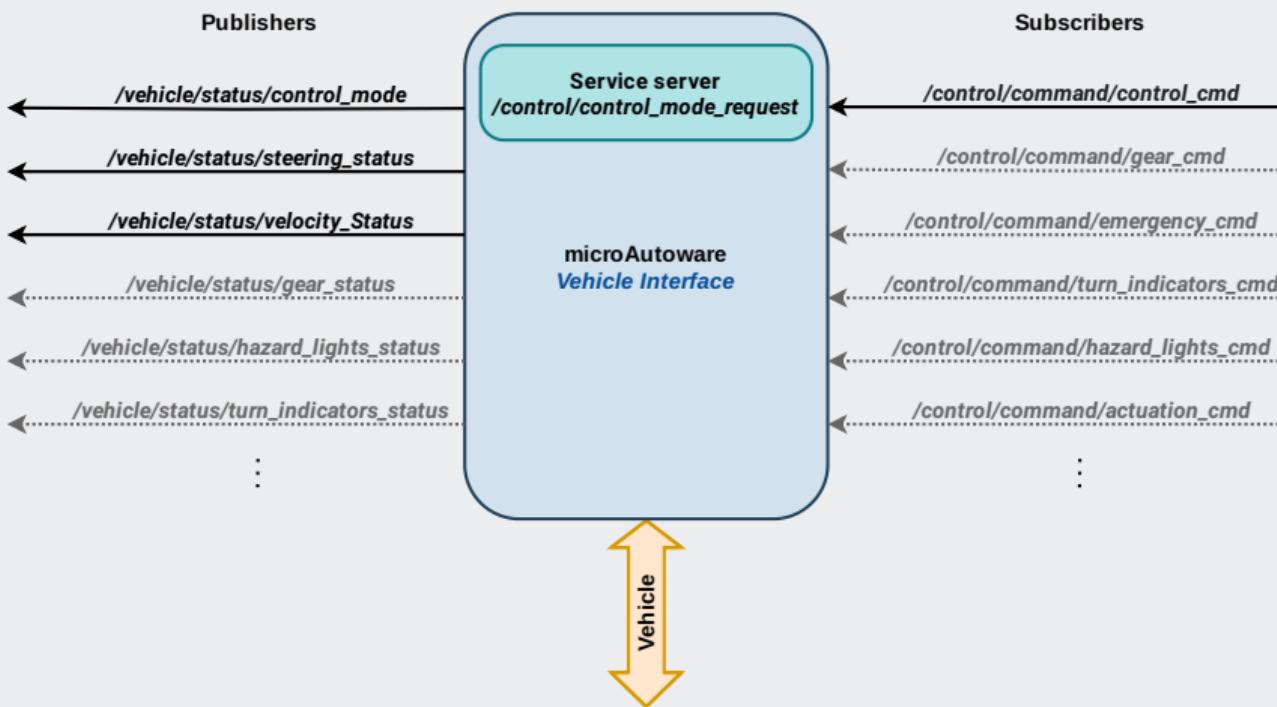
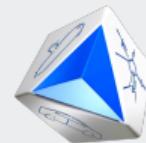


Figura 9: Diagrama de tópicos da *vehicle interface*.



Requisitos

Requisitos funcionais

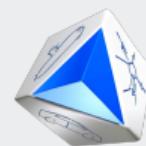
- Comunicação com o Autoware;
- Controle da aceleração, frenagem e direção do veículo;
- Controle dos faróis e luzes de sinalização (seta) do veículo;
- Teleoperação do veículo por um *joystick* em *hardware*;
- Troca do modo de operação por meio da *switch* do *joystick*;
- Subscrição por meio do micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Publicação a partir micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Comunicação a partir micro-ROS em todos os serviços necessários do Autoware.



Requisitos

Requisitos funcionais

- Comunicação com o Autoware;
- Controle da aceleração, frenagem e direção do veículo;
- Controle dos faróis e luzes de sinalização (seta) do veículo;
- Teleoperação do veículo por um *joystick* em *hardware*;
- Troca do modo de operação por meio da *switch* do *joystick*;
- Subscrição por meio do micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Publicação a partir micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Comunicação a partir micro-ROS em todos os serviços necessários do Autoware.



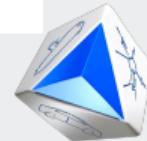
Requisitos

Requisitos funcionais

- Comunicação com o Autoware;
- Controle da aceleração, frenagem e direção do veículo;
- Controle dos faróis e luzes de sinalização (seta) do veículo;
- Teleoperação do veículo por um *joystick* em *hardware*;
- Troca do modo de operação por meio da *switch* do *joystick*;
- Subscrição por meio do micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Publicação a partir micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Comunicação a partir micro-ROS em todos os serviços necessários do Autoware.

Requisitos não-funcionais

- A *vehicle interface* deve ser construída na forma de um pacote portátil para outros microcontroladores STM32;
- O interfaceamento com o veículo deve ser intercambiável com diferentes configurações;
- Deve-se garantir sincronização de *timestamp* entre o Autoware e o microcontrolador;
- O sistema embarcado deve abstraír o veículo como um sistema *Drive-By-Wire* (DBW) para o Autoware.



Requisitos

Requisitos funcionais

- Comunicação com o Autoware;
- Controle da aceleração, frenagem e direção do veículo;
- Controle dos faróis e luzes de sinalização (seta) do veículo;
- Teleoperação do veículo por um *joystick* em *hardware*;
- Troca do modo de operação por meio da *switch* do *joystick*;
- Subscrição por meio do micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Publicação a partir micro-ROS em todos os tópicos necessários do Autoware;
- Comunicação a partir micro-ROS em todos os serviços necessários do Autoware.

Requisitos não-funcionais

- A *vehicle interface* deve ser construída na forma de um pacote portátil para outros microcontroladores STM32;
- O interfaceamento com o veículo deve ser intercambiável com diferentes configurações;
- Deve-se garantir sincronização de *timestamp* entre o Autoware e o microcontrolador;
- O sistema embarcado deve abstraír o veículo como um sistema *Drive-By-Wire* (DBW) para o Autoware.

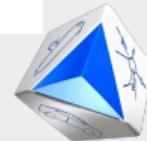


Diagrama de blocos

Diagrama de blocos

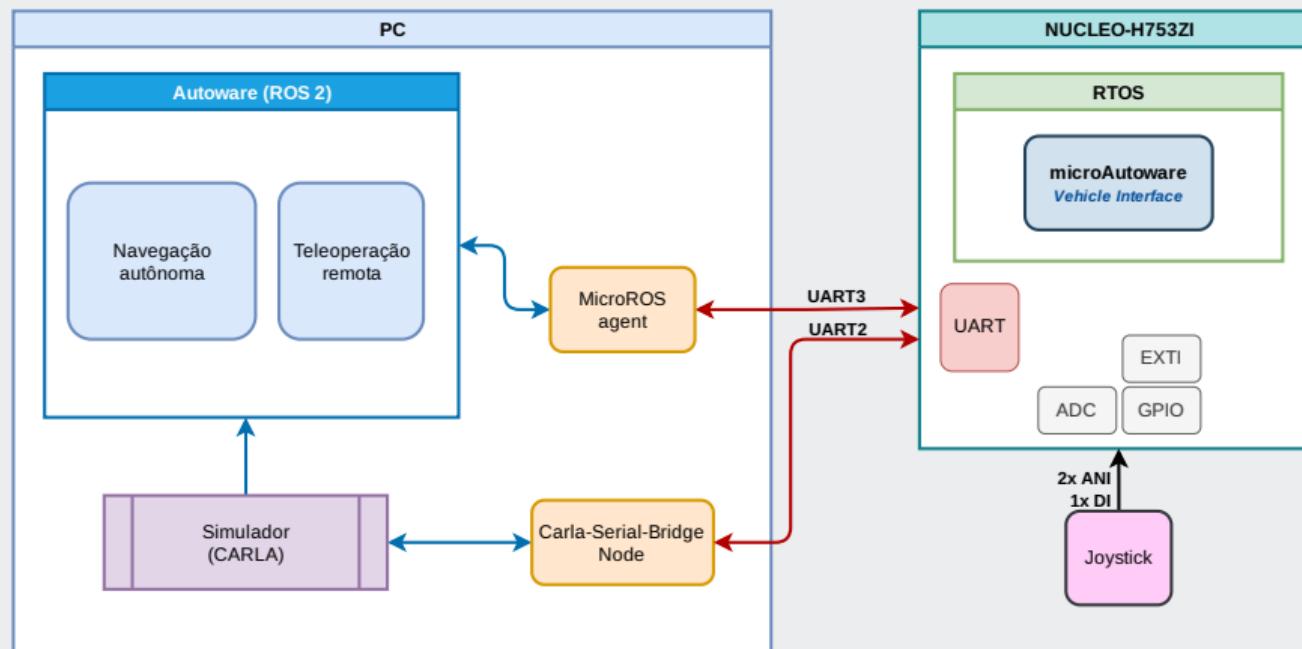
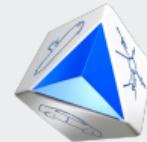
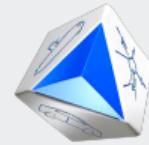


Figura 10: Diagrama de blocos atualizado.



Resultados



Inicialização do Autoware

Inicialização do Autoware

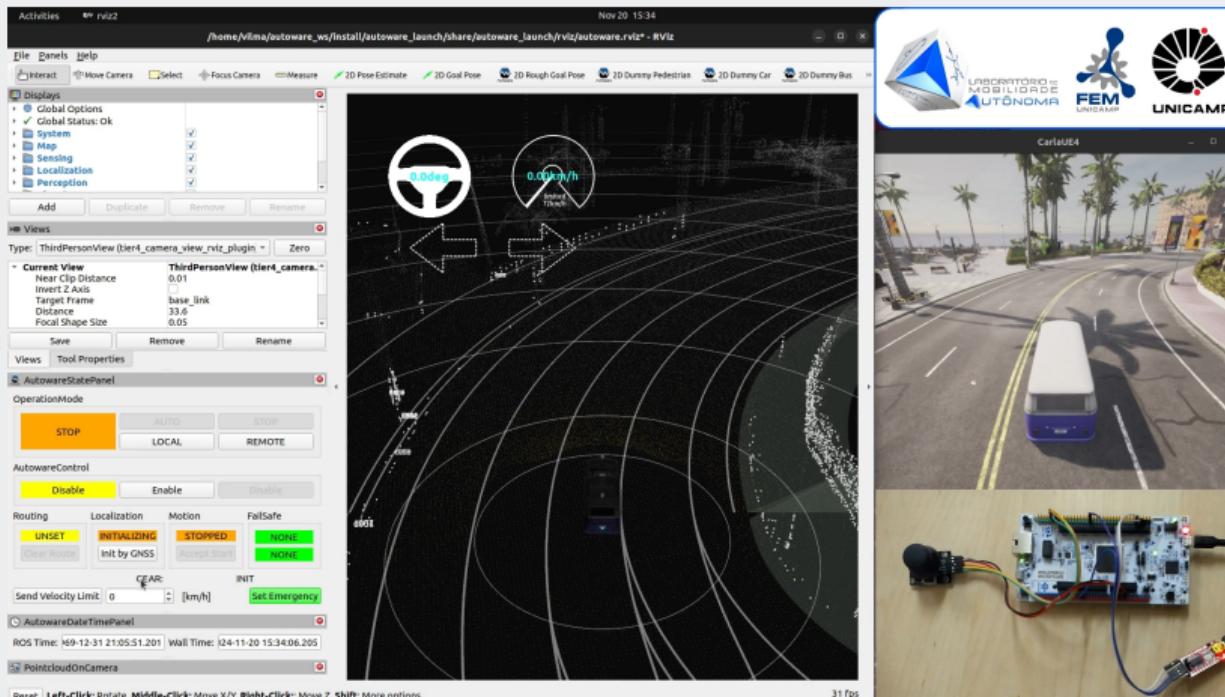


Figura 11: Inicialização.

Controle manual

Controle manual

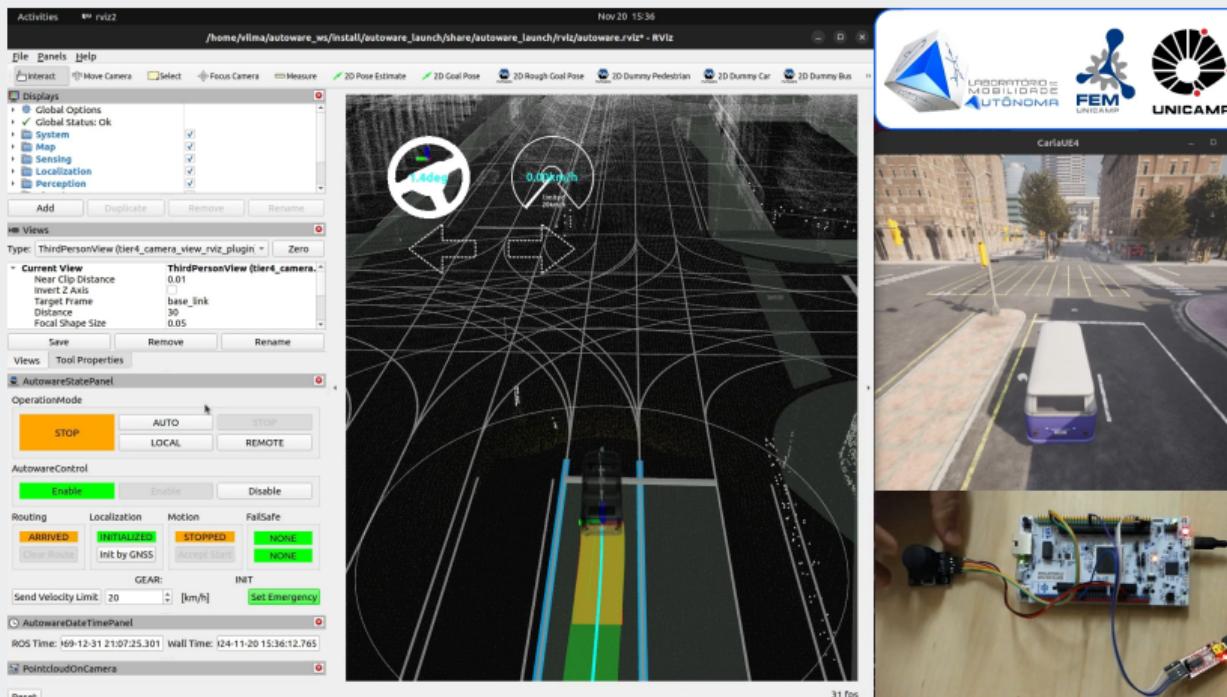


Figura 12: Controle manual.

Controle autônomo

Controle autônomo

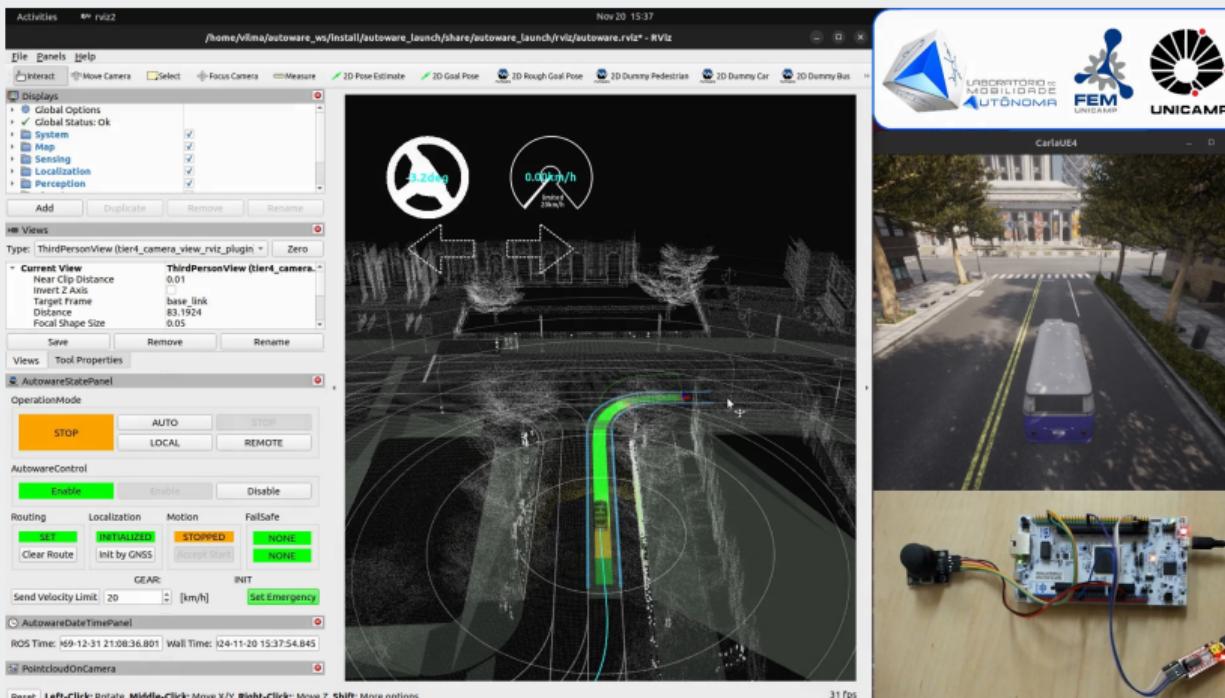


Figura 13: Controle autônomo.

Troca de modo de controle

Troca de modo de controle – Joystick

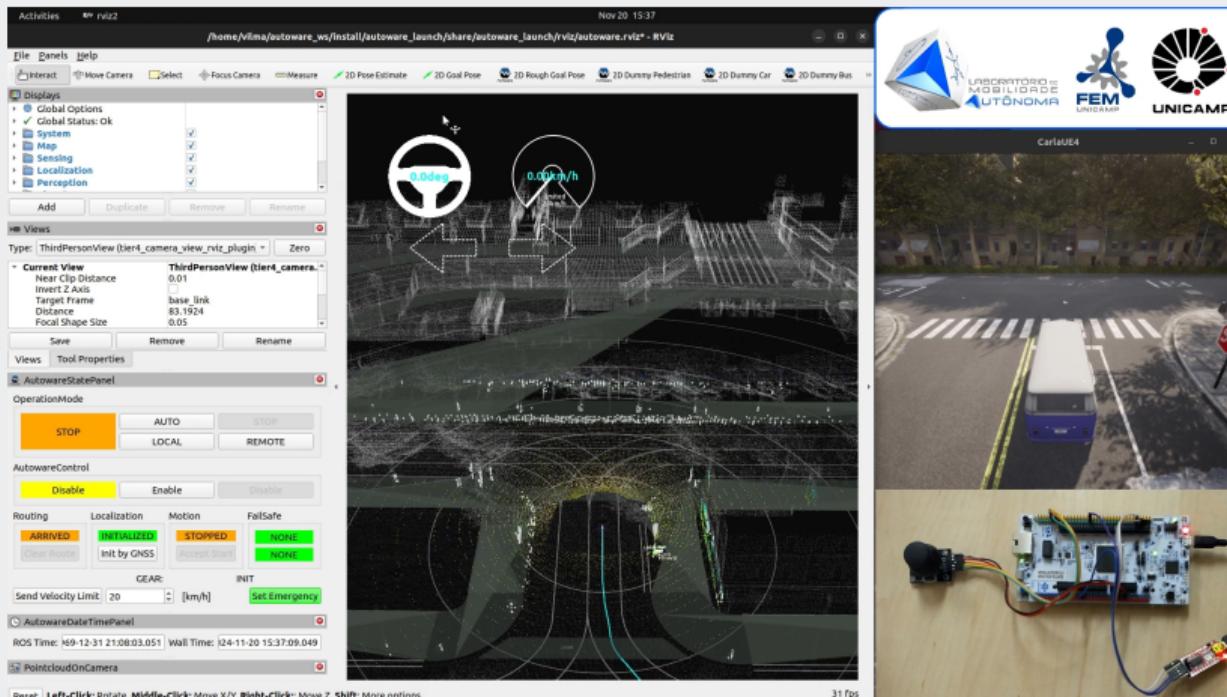
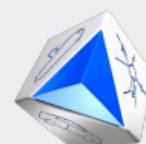


Figura 14: Troca do modo de controle pelo joystick.



Troc de modo de controle

Troc de modo de controle – Autoware

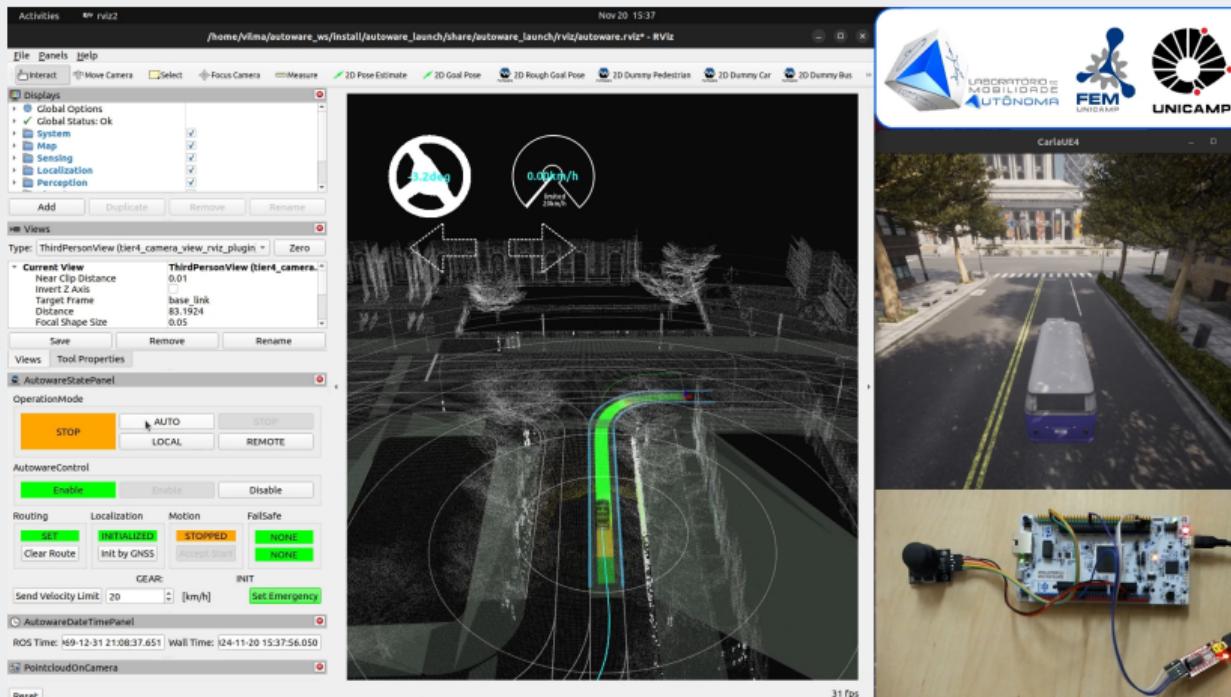


Figura 15: Tomada de condução para modo manual e troca de modo de operação pelo Autoware.

Modo de emergência

Fail-safe: perda comunicação com Autoware

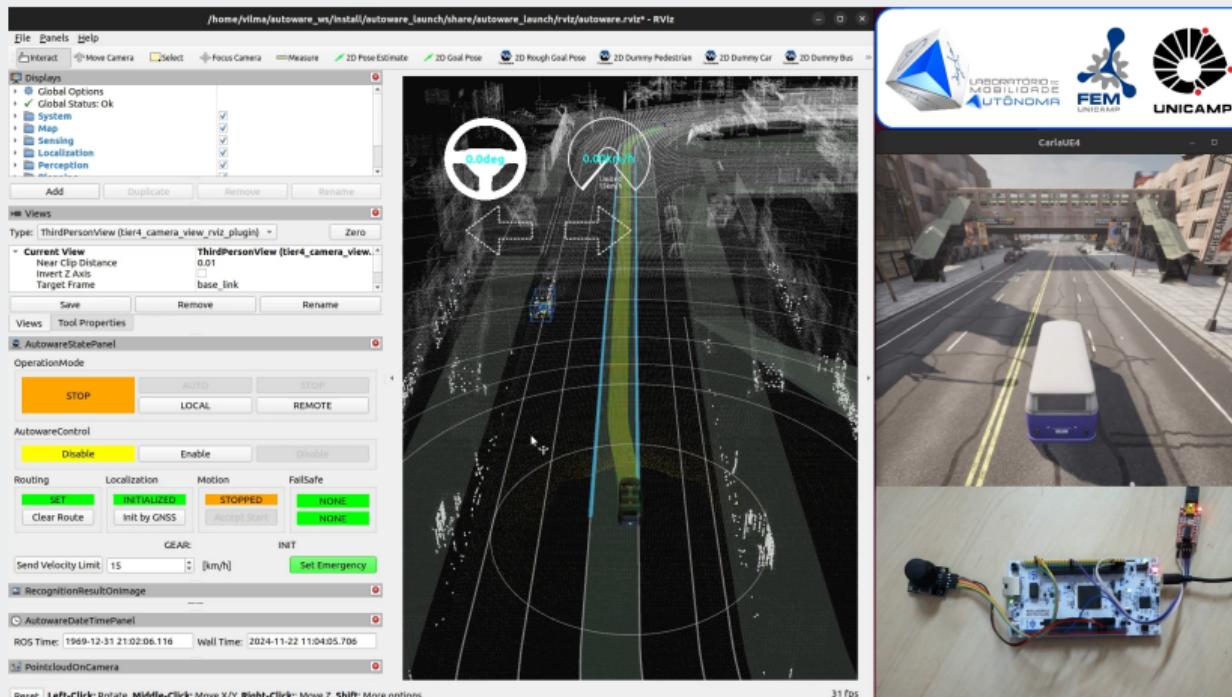


Figura 16: Troca automática para modo manual ao perder comunicação com o Autoware (Agente micro-ros desligado).

Modo de emergência

Modo de emergência: Perda de sinais do veículo

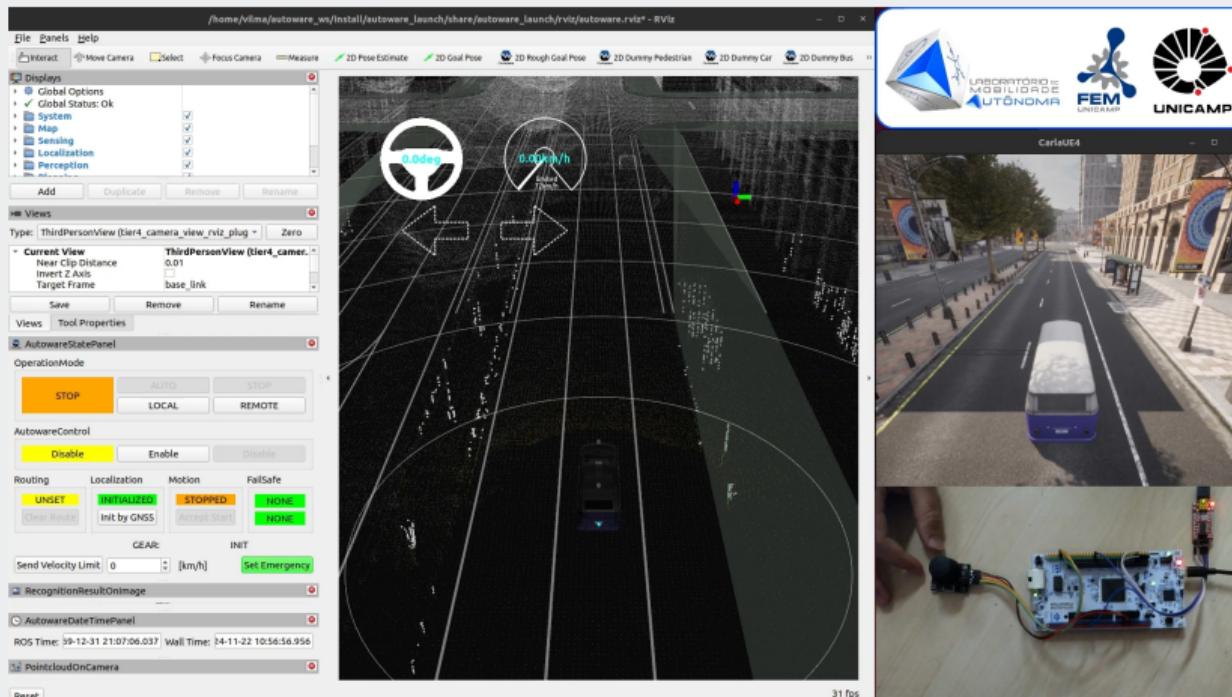


Figura 17: Modo de emergência ao perder conexão com o CARLA (UART2 RX desconectado).



Repositório no GitHub

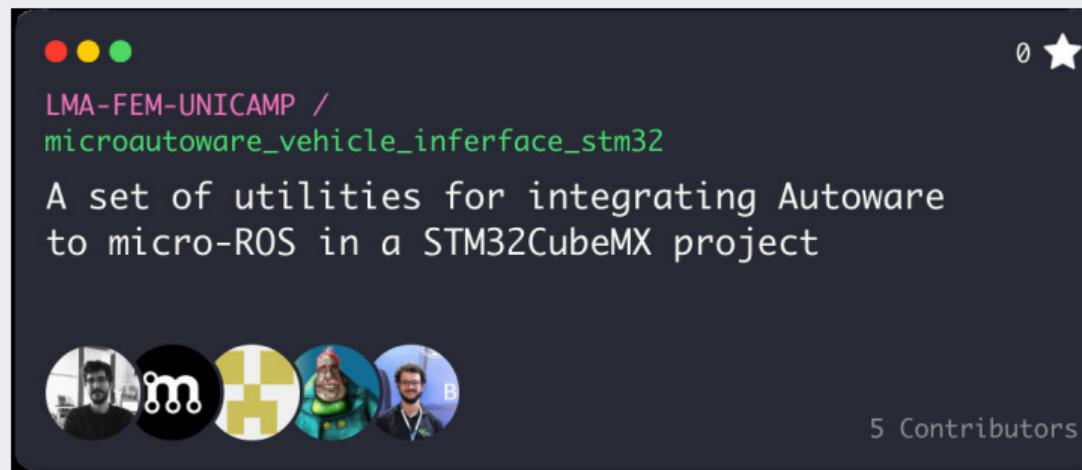
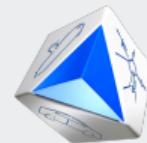


Figura 18: Repositório microAutoware – Derivado de github.com/micro-ROS/micro_ros_stm32cubemx_utils



Repositório no GitHub

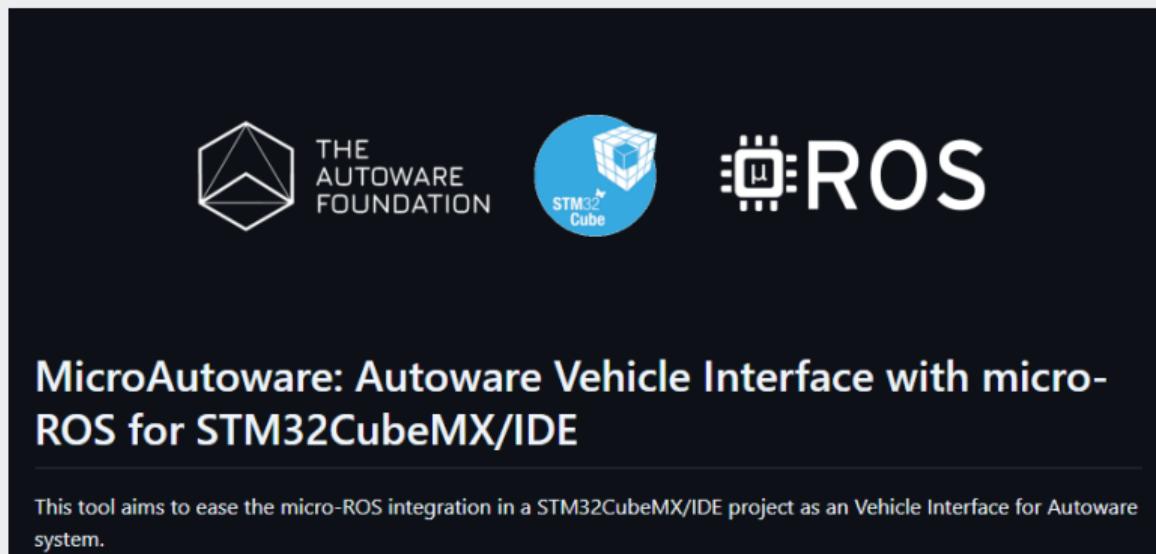
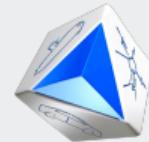


Figura 19: Repositório microAutoware – README.

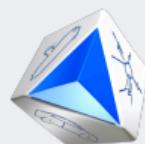
Conclusão



Conclusão

Problemas pendentes de resolução

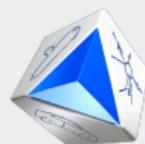
- Perda de resposta do serviço
`control_mode_request;`



Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço
control_mode_request;
 - Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;



Conclusão

Problemas pendentes de resolução

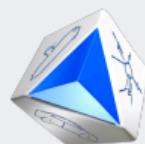
- Perda de resposta do serviço
control_mode_request;
 - Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.



Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço `control_mode_request`;
 - Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.
 - Reconexão automática com o micro-ROS *agent*.



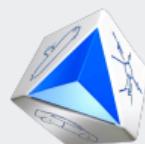
Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço `control_mode_request`;
 - Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.
 - Reconexão automática com o micro-ROS *agent*.

Trabalhos futuros

- Portabilidade do microAutoware para outros microcontroladores:



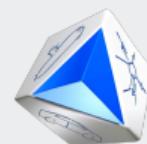
Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço `control_mode_request`;
- Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.
- Reconexão automática com o micro-ROS *agent*.

Trabalhos futuros

- Portabilidade do microAutoware para outros microcontroladores;
- Implementação de bibliotecas auxiliares para controle de acelerador e freio;



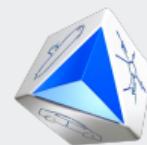
Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço `control_mode_request`;
- Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.
- Reconexão automática com o micro-ROS *agent*.

Trabalhos futuros

- Portabilidade do microAutoware para outros microcontroladores;
- Implementação de bibliotecas auxiliares para controle de acelerador e freio;
- Compatibilidade com diferentes periféricos de comunicação com o agente do micro-ROS;
 - e.g. Ethernet.



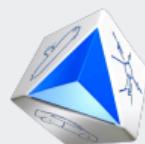
Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço `control_mode_request`;
 - Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.
 - Reconexão automática com o micro-ROS *agent*.

Trabalhos futuros

- Portabilidade do microAutoware para outros microcontroladores;
 - Implementação de bibliotecas auxiliares para controle de acelerador e freio;
 - Compatibilidade com diferentes periféricos de comunicação com o agente do micro-ROS;
 - e.g. Ethernet.
 - Protocolos de detecção de erros.



Conclusão

Problemas pendentes de resolução

- Perda de resposta do serviço `control_mode_request`;
 - Perda de deadline causada pela instabilidade do recebimento de comandos;
 - Acentuado quando o PC é sobrecarregado.
 - Reconexão automática com o micro-ROS *agent*.

Trabalhos futuros

- Portabilidade do microAutoware para outros microcontroladores;
 - Implementação de bibliotecas auxiliares para controle de acelerador e freio;
 - Compatibilidade com diferentes periféricos de comunicação com o agente do micro-ROS;
 - e.g. Ethernet.
 - Protocolos de detecção de erros.

- Foi possível integrar ao sistema embarcado a função de *vehicle interface* para o Autoware.

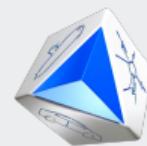


Cronograma

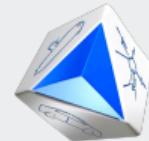
Atividade/Semana	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Proposta do projeto		■							
Projeto de <i>hardware e software</i>			■	■					
Integração do STM com o micro-ROS			■						
Integração do micro-ROS com o Autoware				■	■				
Implementação das tarefas do sistema embarcado					■	■	■		
Construção do ambiente de testes	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



Referências bibliográficas

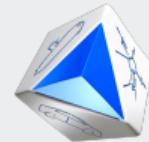


Referências bibliográficas

-  **BEDOYA, O. G.** **Análise de risco para a cooperação entre o condutor e sistema de controle de veículos autônomos.** Tese (Doutor em Engenharia Mecânica) — Universidade Estadual de Campinas, Campinas, SP, fev. 2016. Disponível em: <<https://repositorio.unicamp.br/Busca/Download?codigoArquivo=471471>>.
-  The Autoware Fundation. **Architecture overview.** 2023. Disponível em: <<https://autowarefoundation.github.io/autoware-documentation/main/design/autoware-architecture/>>.
-  The Autoware Fundation. **Github: Autoware Repository.** 2024. Disponível em: <github.com/autowarefoundation/autoware>.



Apêndices



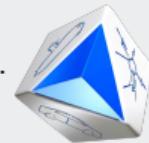
Apêndices



Figura 20: Vídeo de validação do microAutoware na Integra.



Figura 21: Repositório do microAutoware no GitHub.



Obrigado!

Dúvidas?

