D2A-CPS

Design to Auto-implementation for developing CPSs

제 10회 공개 SW 개발자대회 최종발표 RUBIS(주혜진)



Motivation

차선 중앙에서 S(Lane Keeping Assist System) 예시 차가 이탈한 정도 distance between a center of a lane and a car (m) ideal timing ysical System 가정 시 0.5 상용 툴 functionality검증 시의 ideal timing yber System -0.5 실제 구현에서의 timing 밝영 시 -1.5 14 16 18 실제 구현에서의 timing 시뮬레이션 결과의

D2A-CPS 핵심 기능

Functionality 검증

디자인을 마친 복잡한 제어 알고리즘이 주어진 인풋에 옳은 아웃풋 값을 내는지 시뮬레이션

Timing검증

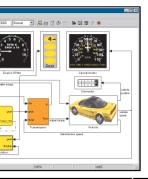
태스크들의 가변적인 수행시간, 우선순위에 기반한 선점 행태 등 timing 관련 변수들을 시뮬레이션에 반영

Physical system 연동 검증

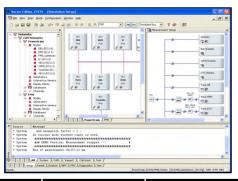
Physical system의 실제 물리환경과 연동하여 시뮬레이션 ex) 자동차 제어 알고리즘 시뮬레이션을 실차와 연동하여 수행

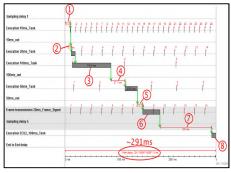
D2A-CPS 핵심 기능

CPS 시뮬레이션 툴과의 차별성









	MATLAB Simulink	dSPACE MicroAutobox	Vector C ANoe	SYMTA VISION SymTA/S	RUBIS D2A-CPS
nctionality 검증	가능	가능	가능	불가능	가능
iming 검증	불가능	불가능	불가능	가능	가능

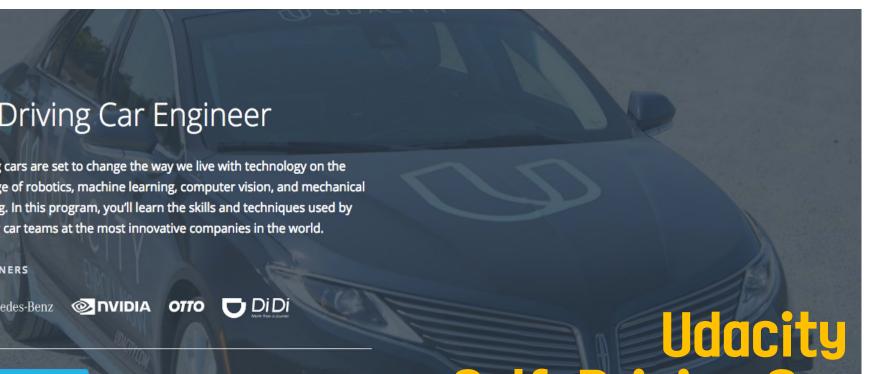
적 & 학술적 커뮤니티와 연계

Functionality + Timing 동시 검증이 가능한 세계 유일의 오픈소스 CPS 시뮬레이터

자동차공학계열 마이스터고 학습 SW

세계 유수 대학들의 CPS 연구소 연구 SW

자동차 시장을 주도할 자율주행차 오픈소스 커뮤니티와 연계



자동차 시장을 주도할 자율주행차 오픈소스 커뮤니티와 연계





















nsorFlow ^m

ecaf / Caffe

Serkeley Vision Project



컴퓨터공학: 딥러닝 멀티코어 스케줄링

자동차공학: 제**어 알고리**즘

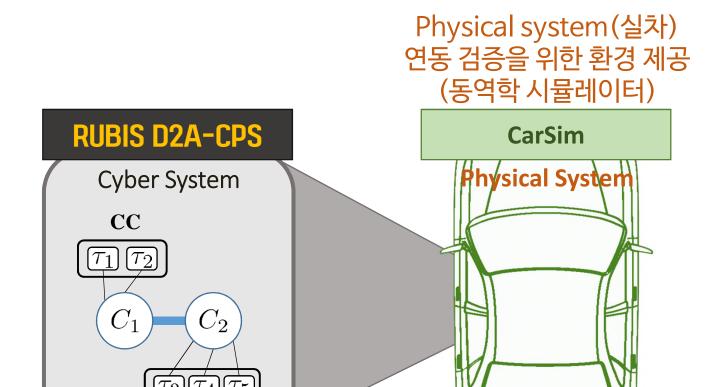
∤: |즘 **** 자동차 벤더 중심의 폐쇄적인 개발환경

• 오류 시 치명적인 안간삼 9' 1을

RUBIS

데모 시나리오

ruise Control: Lane Keeping Assist System



데모

