



东风商用车
DONGFENG TRUCKS

MATLAB助力东风发动机自主电控平台研发

周杰敏, 东风商用车技术中心



MATLAB EXPO

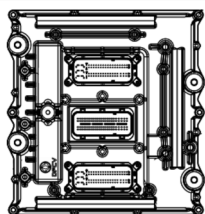
背景

开发历程

随着中国汽车产业的崛起，自主研发迫在眉睫，对于发动机而言，自主电控系统的研发是实现核心竞争力突破的关键。

东风商用车自2012年致力于发动机自主电控系统(EECU)的研发，于2017年实现工程化，2018年满足国五排放标准的自主电控系统实现小批量上市，2021年满足国六排放标准的自主电控系统实现量产。

2012



自主EECU工程化开发

2017



国五小批量

2018

2021



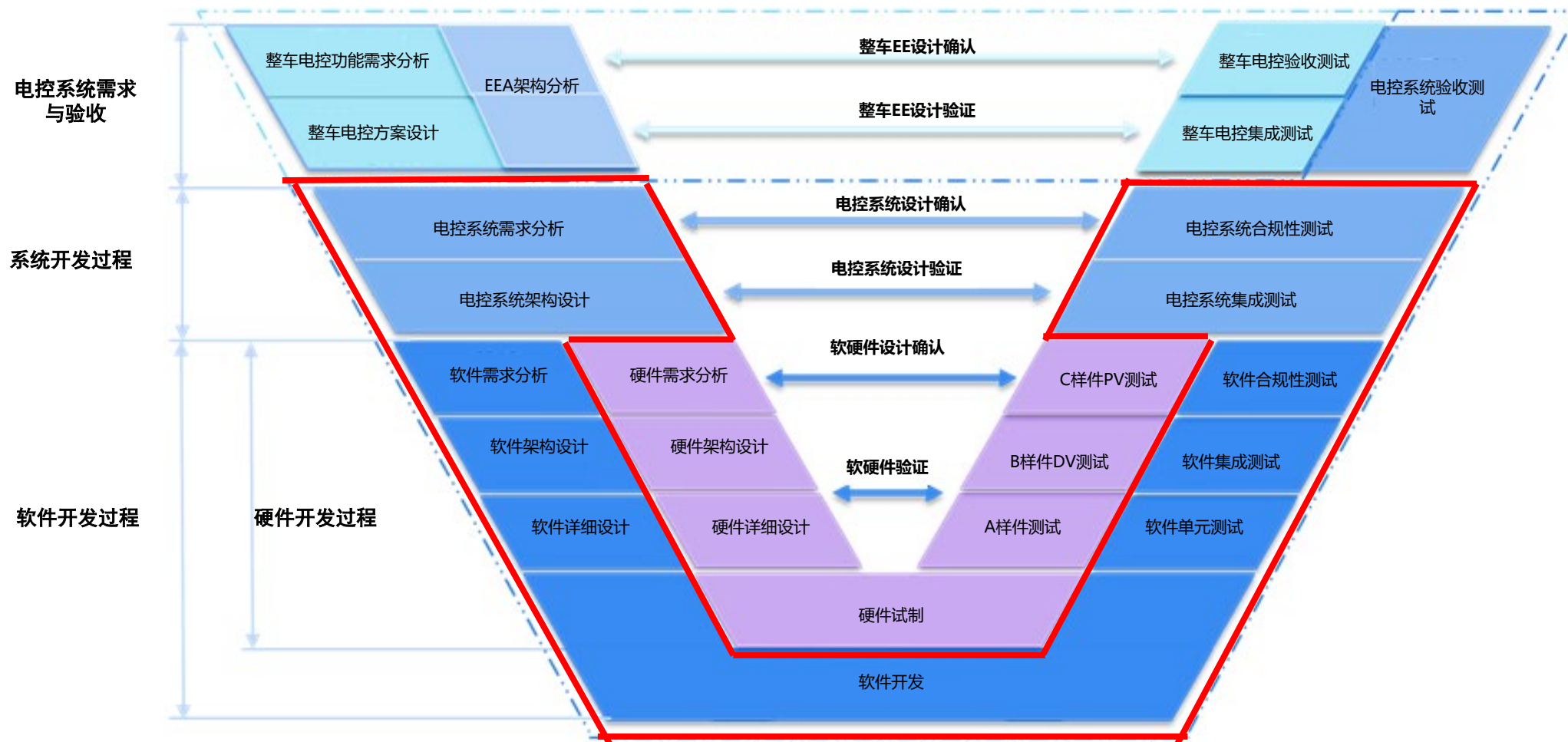
国六量产

未来

面临的挑战

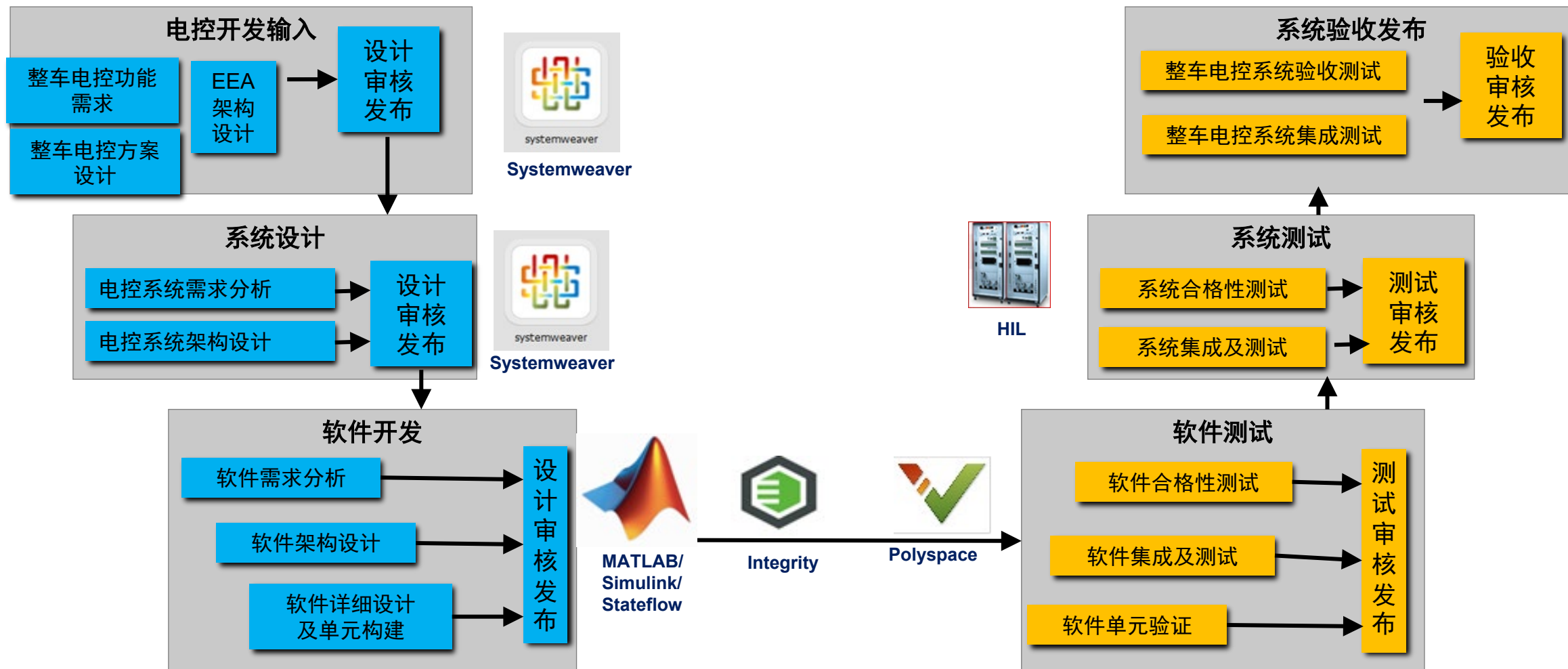
- 应对产品和市场需求，现有平台的软件快速更新迭代；
- 日益复杂的功能模块关系；
- 高度的可靠性和安全性要求。

软件开发流程



软件开发V流程，参考ASPICE流程进行管控

软件开发流程

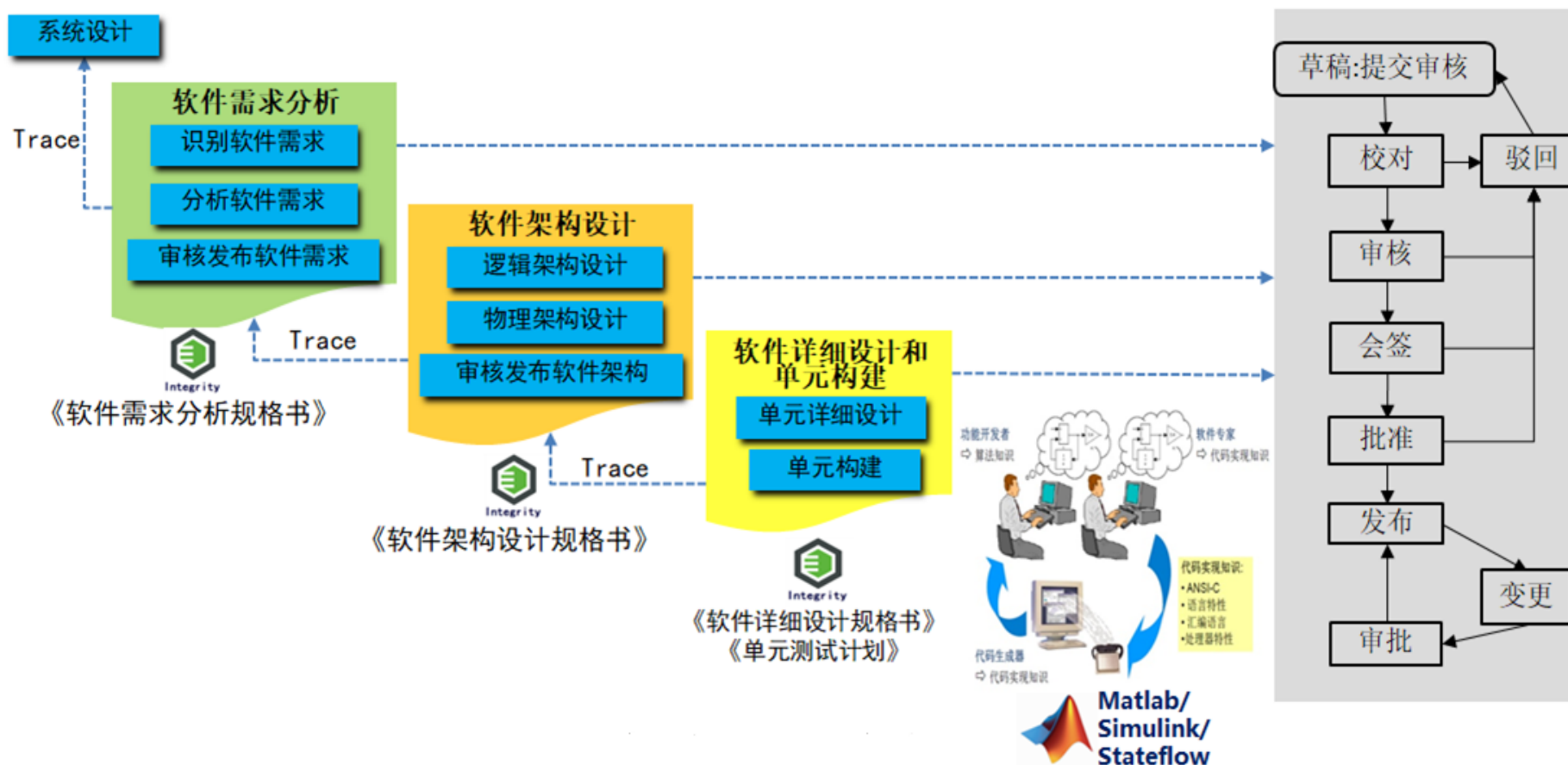


建立自动流水线式的工具链平台,保证流程的执行,提升开发效率

软件开发流程-1 软件需求开发

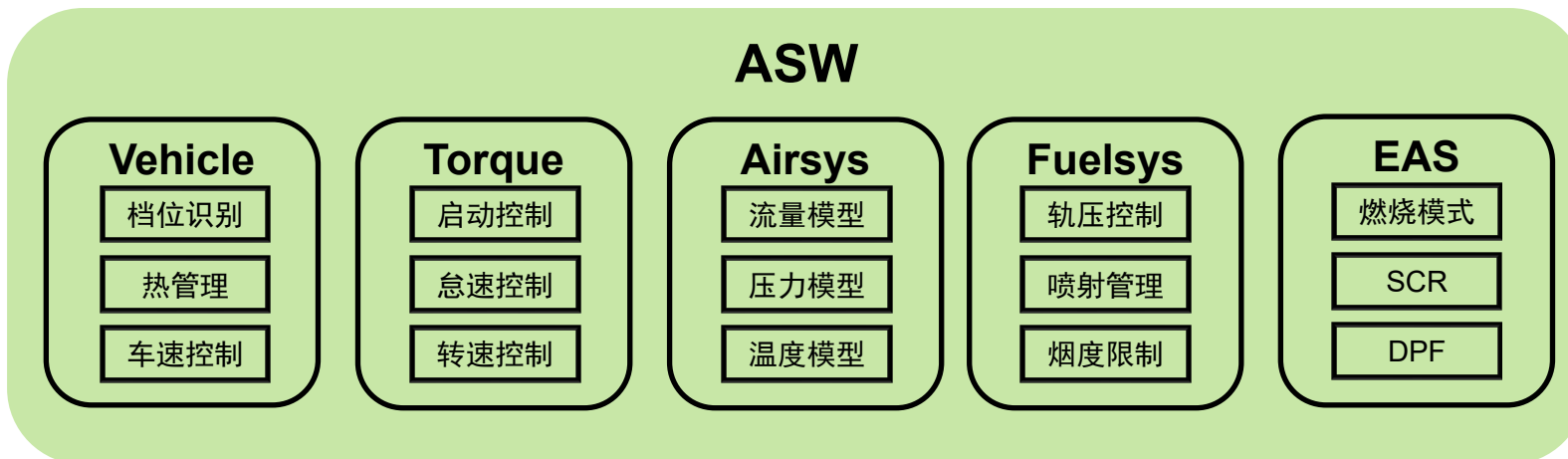
软件需求设计和管理

- ◆ 参考ASPICE流程进行需求设计，审批，变更，追溯及版本管理。
- ◆ V流程各环节的追溯，包括需求与架构，需求与测试报告等等。



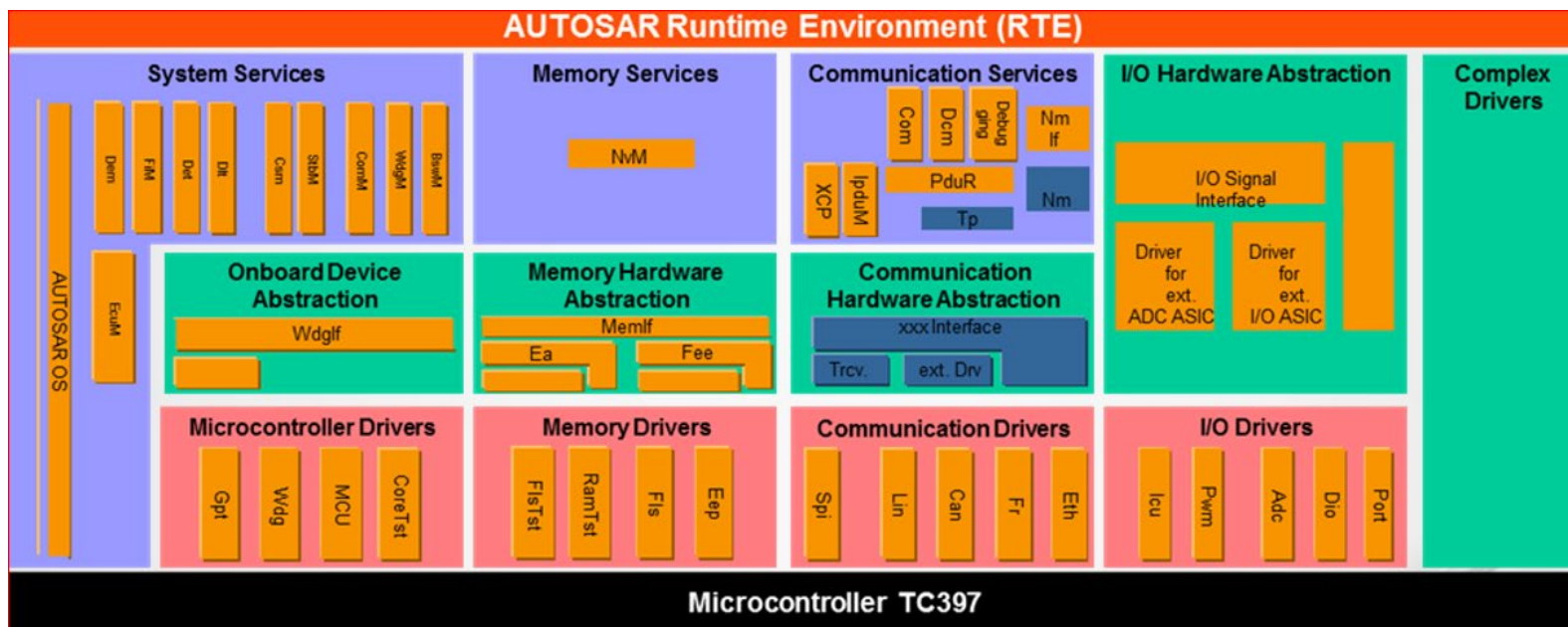
软件开发流程-2软件架构设计

ASW



架构设计

- ◆ 基于Autosar架构，实现软件模块化，接口标准化；
- ◆ ASW按照功能进行分类，可迅速移植到任意控制系统中；
- ◆ ASW功能模块配置不同调度周期，以及不同CPU核内运行，尽可能提高运行效率。



软件开发流程-3软件详细设计及实现

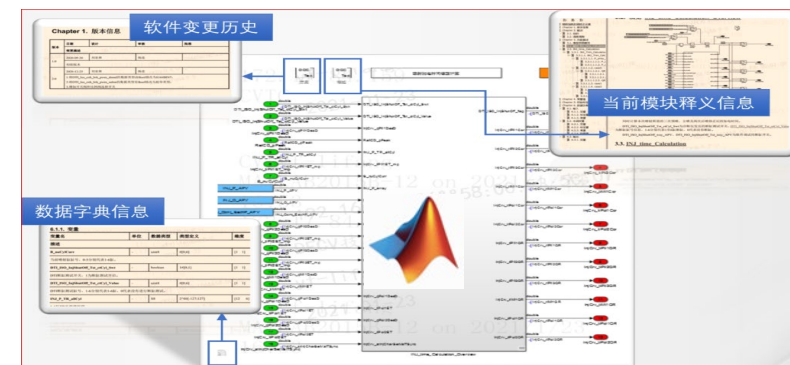
模型构建和代码生成

- ◆ 模型搭建、模型测试(MIL)、代码生成、单元说明文档生成均为自主工具链调用MATLAB相关工具箱实现
- ◆ 每个环节按照退出标准结束，保证软件可靠

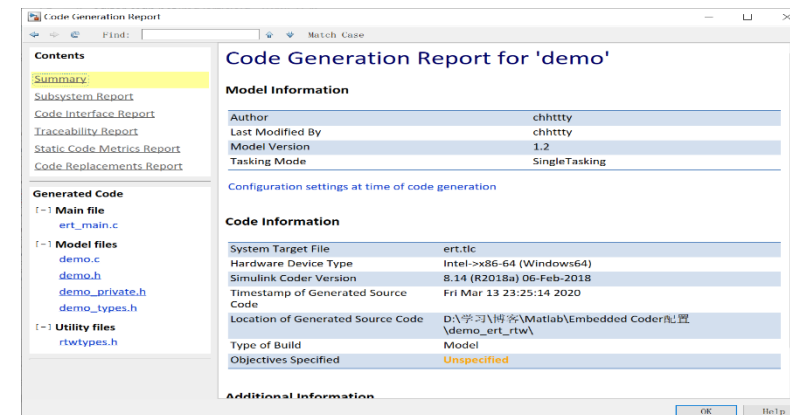
自主工具链



自动生成说明文档



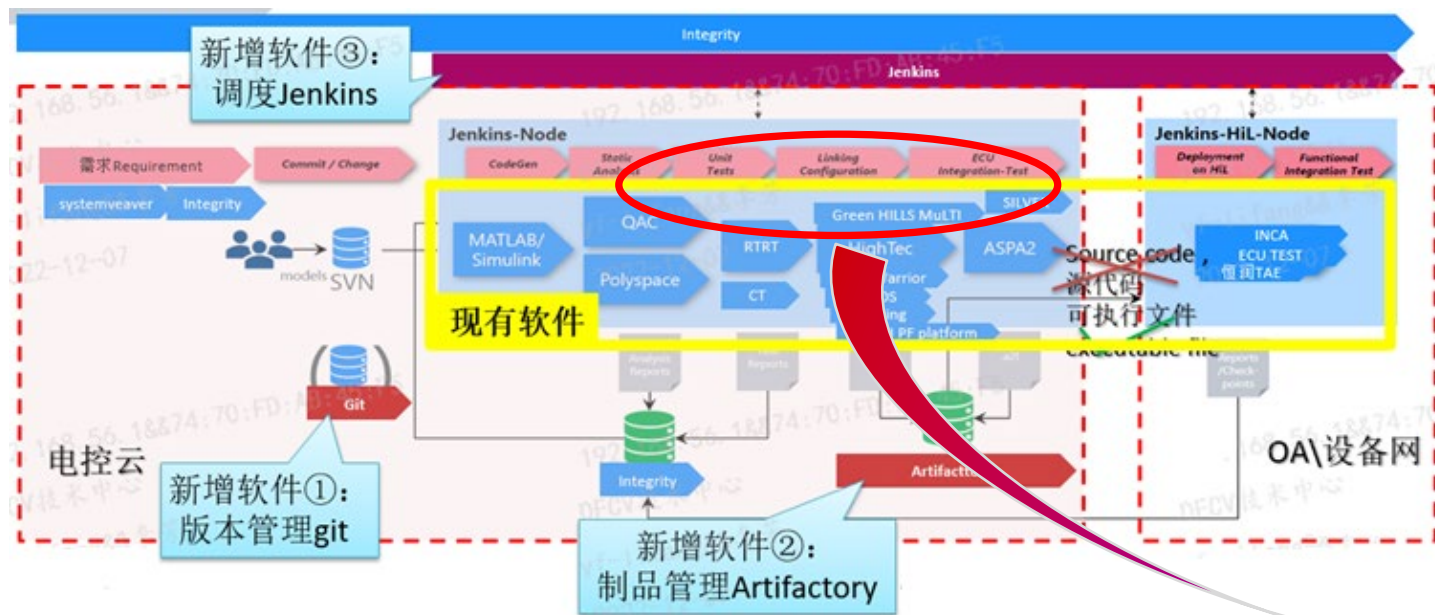
Embedded Coder自动生成代码



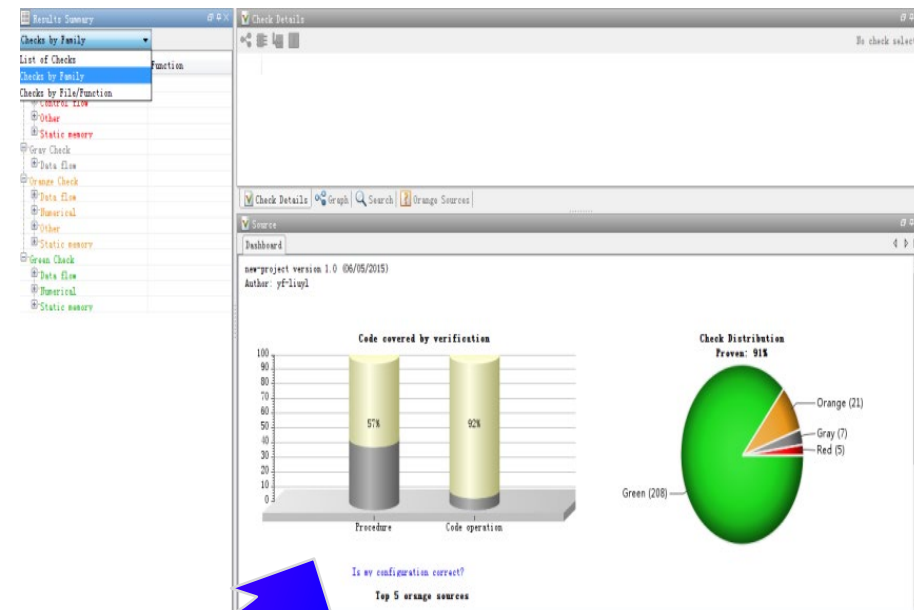
软件开发流程-4软件验证

代码验证

- ◆ 基于ASPICE的标准化验证流程
- ◆ 代码静态分析为自主工具链调用Polyspace实现，实现编码规范，运行时错误等检查，保障代码可靠性
- ◆ 验证报告追溯需求，保证软件可靠性



自主工具链



Polyspace代码静态分析

软件开发流程-4软件验证

Polyspace的引入

- 在高原试验中某模块数据溢出，导致发动机转速异常波动
- 多人协作开发时，某个变量被多处写入，程序工作异常

Polyspace用于代码验证的优势

- 检查代码是否满足编码规范（Misra-C），生成报告
- 检查代码中是否存在运行时错误，无需编写测试用例、执行代码
- 保证代码中没有严重的错误，减少动态测试工作量

Chapter 1. Polyspace Code Verification Summary

Table 1.1. Code Metrics Summary

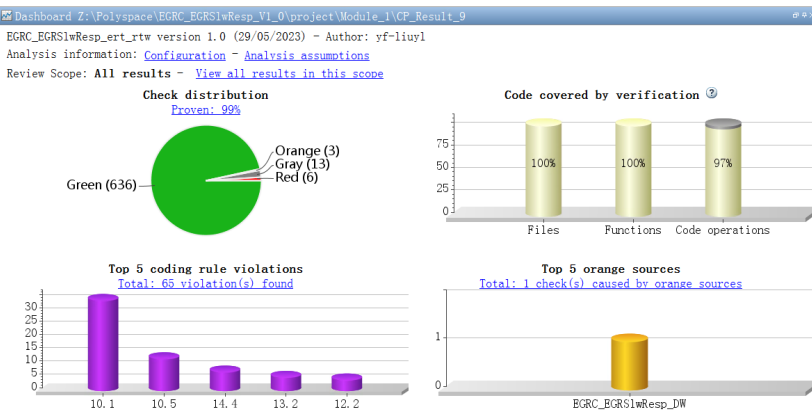
Polyspace Code Metrics	Disabled
Pass/Fail	

Table 1.2. Coding Standard Summary - MISRA C:2012 Guidelines

MISRA C:2012 Guidelines	Enabled
Violations	65
Pass/Fail	

Table 1.3. Run-Time Checks Summary

Run-Time Checks	Enabled
Number of Red Checks	6
Number of Gray Checks	13
Number of Orange Checks	3
Number of Green Checks	636
Proven	99.5%
Pass/Fail	



验证报告总览

Unproven Run-Time Errors

Table 4.3. Z:\Polyspace\EGRC_EGRSlwResp_V1_0\sources\EGRC_EGRSlwResp.c

ID	Check	Function	Line	Col	Detail	Jus	Severity	Status	Comment
1394	Overflow	EGRC_EGRSlwResp_step0	1379	37	Warning: operation [+] on scalar may overflow (on MIN or MAX bounds of INT32)	Yes	Unset	Not a defect	经过分析，加法操作数值较小，累加不会溢出INT32
1453	Overflow	EGRC_EGRSlwResp_step0	1633	37	Warning: operation [+] on scalar may overflow (on MIN or MAX bounds of INT32)	Yes	Unset	Not a defect	经过分析，加法操作数值较小，累加不会溢出INT32
1516	Overflow	EGRC_EGRSlwResp_step0	1924	14	Warning: operation [+] on scalar may overflow (result strictly greater than MAX_UINT32)	Yes	Unset	Not a defect	当时间累积溢出时，将被限制在MAX_uint32，不影响功能。

Chapter 3. MISRA C:2012 Guidelines

MISRA C:2012 Guidelines Summary - Violations by File

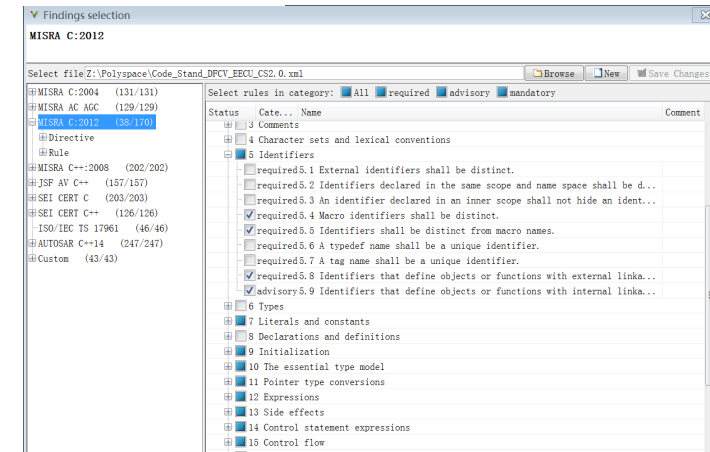
File	Total
Z:\Polyspace\EGRC_EGRSlwResp_V1_0\sources\EGRC_EGRSlwResp.c	65
Total	65

MISRA C:2012 Guidelines Violations

Table 3.1. Z:\Polyspace\EGRC_EGRSlwResp_V1_0\sources\EGRC_EGRSlwResp.c

ID	Guideline	Message	Function	Line	Col	Jus	Severity	Status	Comment
1	10.5	The value of an expression should not be cast to an inappropriate essential type.	EGRC_EGRSlwResp_RisingEdge0	228	33	No	Unset	Unreviewed	
64	14.4	The controlling expression of an if statement and the controlling expression of an iteration-statement shall have essentially Boolean type.	EGRC_EGRSlwResp_step0	253	2	No	Unset	Unreviewed	
3	14.4	The controlling expression of an if statement and the controlling expression of an iteration-statement shall have essentially Boolean type.	EGRC_EGRSlwResp_step0	291	4	No	Unset	Unreviewed	
30	14.4	The controlling expression of an if statement and the controlling expression of an iteration-statement shall have essentially Boolean type.	EGRC_EGRSlwResp_step0	326	4	No	Unset	Unreviewed	
9	12.2	The right hand operand of a shift operator shall lie in the range zero to one less than the width in bits of the essential type of the left hand operand.	EGRC_EGRSlwResp_step0	327	39	No	Unset	Unreviewed	
34	10.1	Operands shall not be of an inappropriate essential type. The left operand of the << operator is of an inappropriate essential type category signed.	EGRC_EGRSlwResp_step0	327	39	No	Unset	Unreviewed	

精确定位缺陷位置



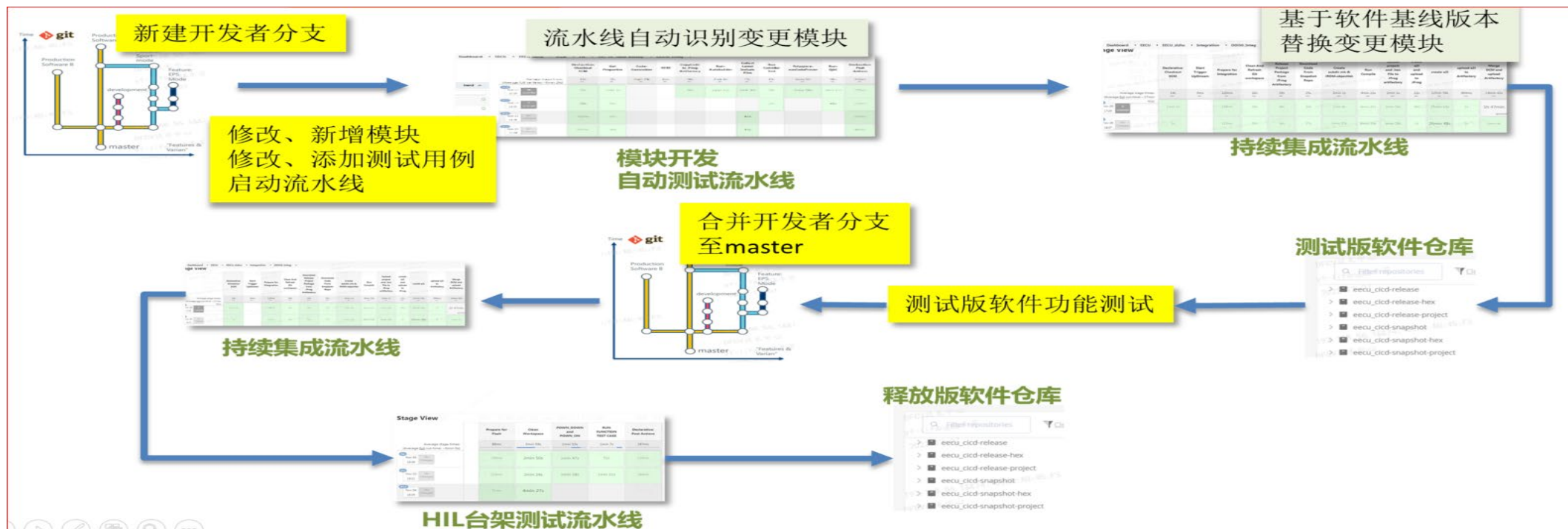
灵活配置编码规范

软件开发流程-5软件持续集成

源代码版本管理



持续集成，平台移植



自动化工具链

工具链当前状态：

- 集成当前所有电控软件开发和测试工具
- 实现自动流水线式的工具链平台，自动完成如模型检查、代码生成、代码静态和动态测试、软件集成、SIL/HIL测试等各个环节，输出中间各环节报告
- 实现手写代码、模型（用于代码生成）、测试用例、测试报告、最终制品的版本和权限管理。

持续集成自动化工具链的优点：保证软件高质量的快速迭代

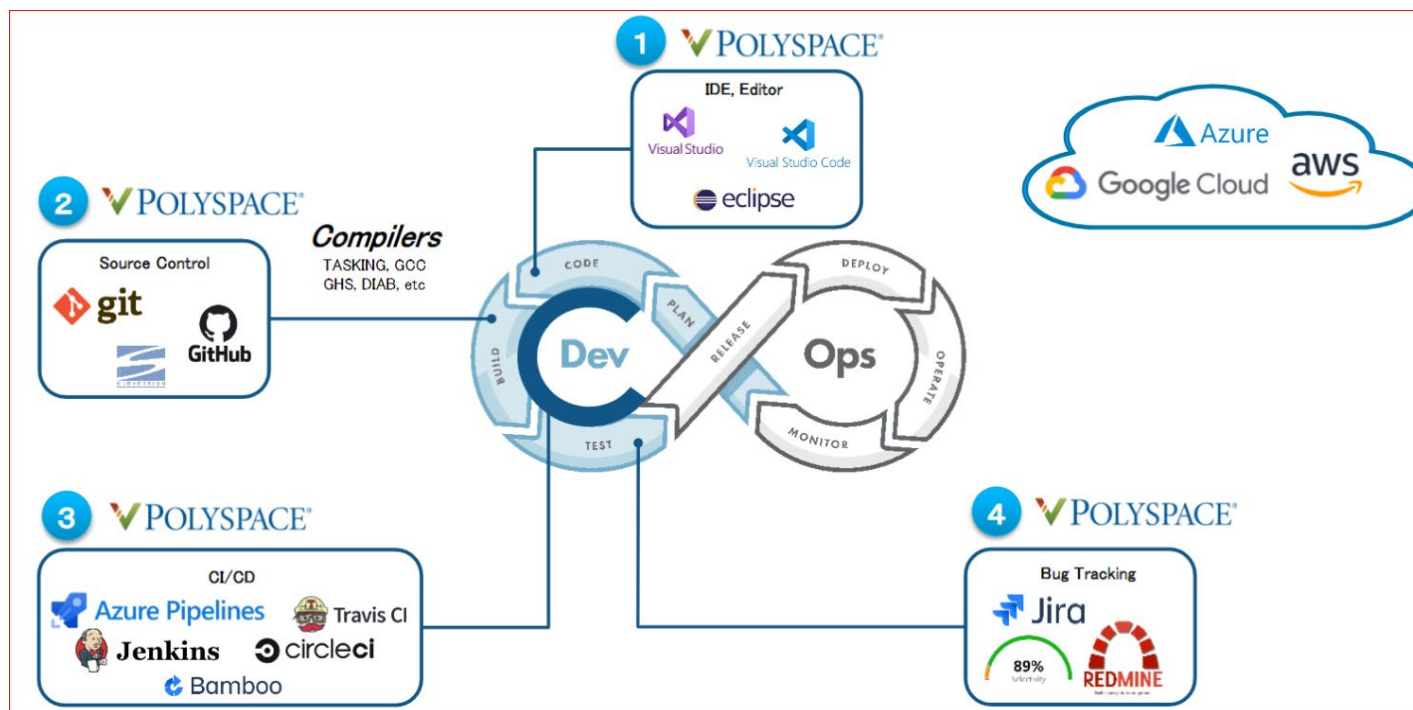
- 降低了开发风险
- 自动化的集成和测试，减少了开发时间，提高了开发效率

优化方向：形成完整的自动化工具平台

- 集成需求管理工具
- 集成Autosar的配置工具

MATLAB助力自主电控系统开发

- ◆ MATLAB/Simulink丰富的工具箱和外部软件接口，加速控制策略的开发和早期验证
- ◆ Embedded Coder自动生成代码，标准化程度高，执行效率高，可维护性高，可移植性高；
- ◆ Polyspace代码静态分析工具，从编码规范到运行时错误，保障单元代码高质量交付；
- ◆ MATLAB的持续集成理念与DFCV的自主工具链的发展高度契合，助力自主电控事业腾飞。



MATLAB EXPO

Thank you



© 2023 The MathWorks, Inc. MATLAB and Simulink are registered trademarks of The MathWorks, Inc. See [mathworks.com/trademarks](https://www.mathworks.com/trademarks) for a list of additional trademarks. Other product or brand names may be trademarks or registered trademarks of their respective holders.