

ラズパイを使った車載 CAN 情報収集 とクラウド利用の実験をしてみた!

2022年2月21日

株式会社サニー技研 ビジネス開発事業部
テクノベート課 濱邊 真也

1. あらまし

- 近年、自動運転・コネクテッド・MaaS・・・など、CAN 通信情報を取得して、様々なサービスや分析に活用することが盛んに行われています。身近に利用できるエッジコンピュータで同様のことをやってみようということでラズパイを使った CAN 情報収集の実験を行いました。

ラズパイを柱に CAN インターフェース接続、データ加工、無線によるクラウド連携の技術、そして実験で得られた結果や気づきなどを紹介します。

- 登壇者略歴
 - 2014年 ～ モータ制御やRTOS等の研究開発に従事
 - 2016年 ～ 車載ネットワークのプラットフォーム開発に従事
 - 2020年 ～ 車載ネットワーク向けセキュリティやIoTを組み合わせた製品の研究開発に従事

2. 実験動機[1/2]

- ・ 製品開発業務の要望

多種多様なPoCを作り、製品の幅を広げる手がかりを得たい

しかし


- ・ 携わる製品の多くが時間制約の厳しいCANを含んだシステム
 - 低級言語による開発, OSSが少ない, 専用ドライバが必要
などなど。。

開発コストが大きく, PoCづくりもたいへん

リアルタイム性を担保しつつ、開発コストを小さくしたい

3. 実験動機[2/2]

- ・ 手軽に使えるRaspberry Piの利用を検討
 - Raspberry Piが手軽なのは、汎用OSが利用できるから
- ・ 課題：
 - 汎用OSでは、時間制約を守ることが難しい



背反

- リアルタイムOSでは、OSSの利用が難しい（開発コスト増）



そこで

時間制約の保証は、専用ハードウェアに任せ、
他の処理はRaspberry Piで実現できないか？

実験してみた

4. 専用ハードウェアとRaspberry Piの協調

- ・ Raspberry Piと専用ハードウェアの得意分野をいいとこ取り

Raspberry Piの得意分野

- ・ クラウドとの接続
- ・ 世の中に開発実績が豊富
- ・ 充実したオープンソースソフトウェアが存在
- ・ 設定UI
- ・ Webブラウザを介したUIが容易に実装できる



開発期間短縮

専用ハードウェア得意分野

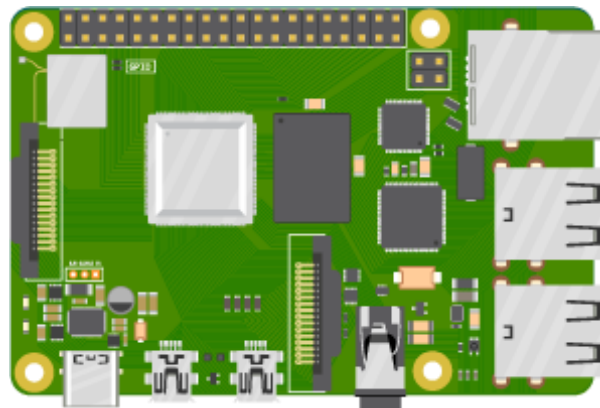
- ・ CAN通信のログ生成
- ・ usecオーダーで正確なタイムスタンプが取得可能
- ・ CANメッセージ送信制御
- ・ 厳密時間で定期送信ができる



時間制約の保証

5. 実験で利用するハードウェア

- ・ RaspberryPi4
 - CPU
 - ・ ARM Cortex-A72
 - RAM
 - ・ 4GB
 - OS
 - ・ Ubuntu 20.04
 - 記憶メディア
 - ・ SD/SSD
- ・ 専用ハードウェア
 - MicroPeckerX
 - ・ 既製品
 - ・ CAN/CAN-FDに対応
 - ・ Linux対応
 - ・ 実車にも使われるトランシーバ/マイコンを搭載

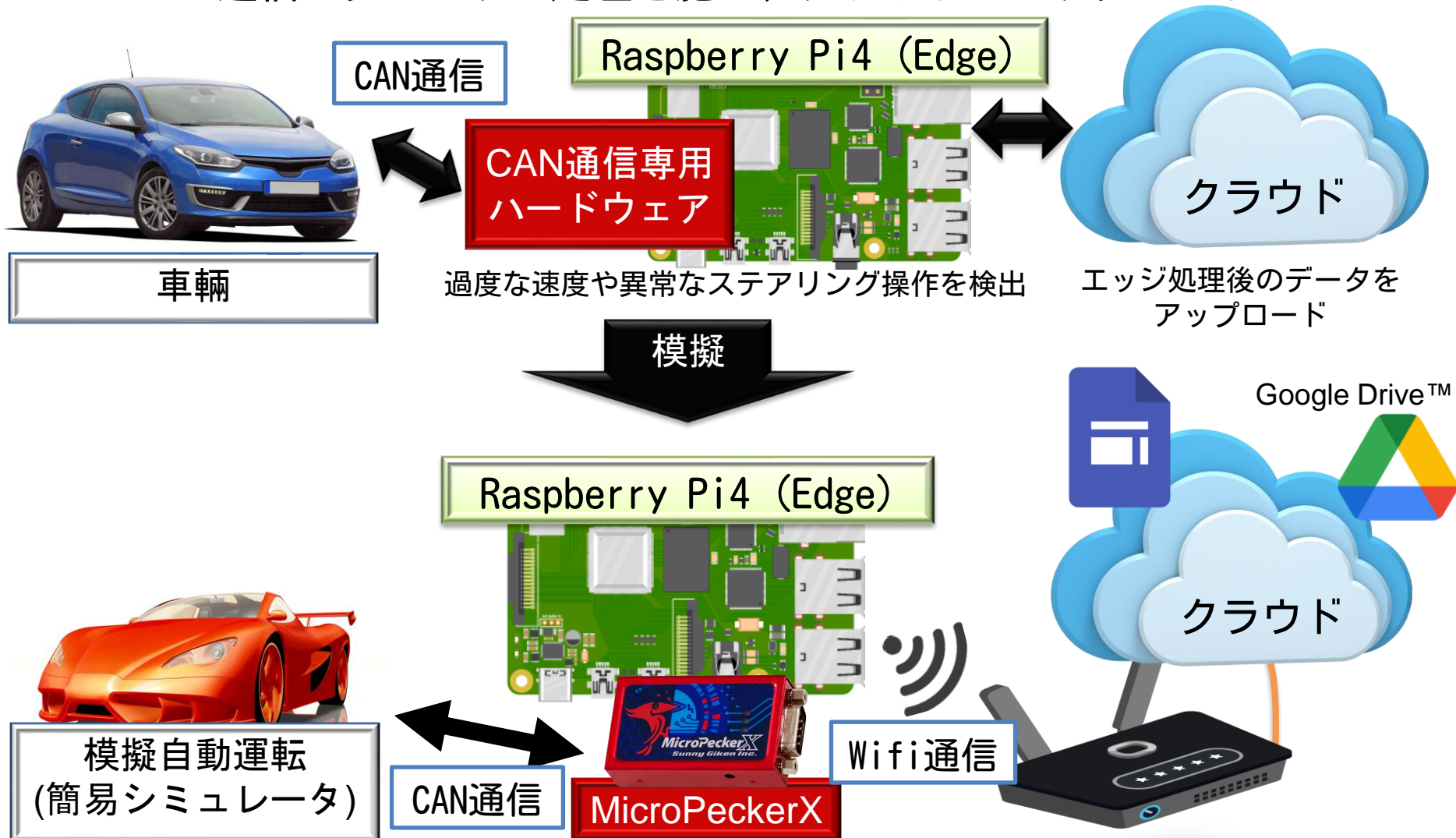


6. 実験のハードウェア構成

Confidential

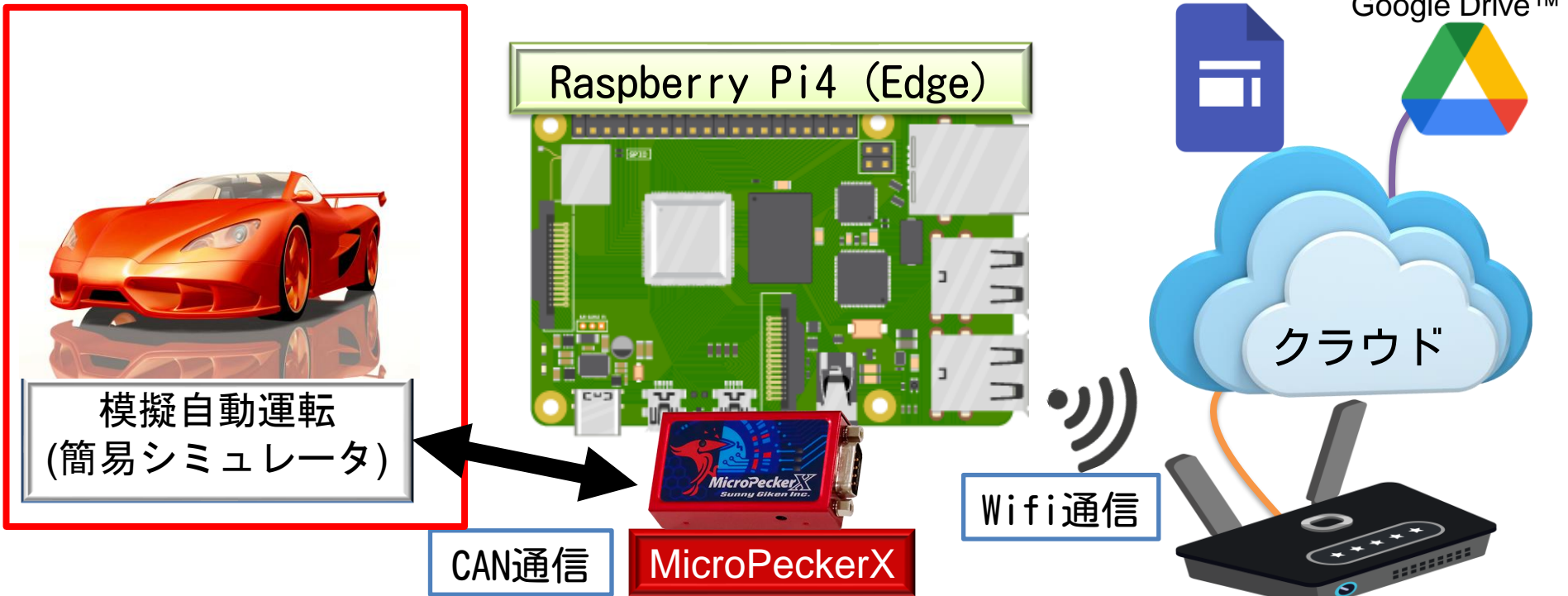
※複写および第三者への開示をお断りいたします。

自動運転の精度向上や不具合解析に役立つシステムを想定
CAN通信ログにエッジ処理を施し、クラウドにアップロード



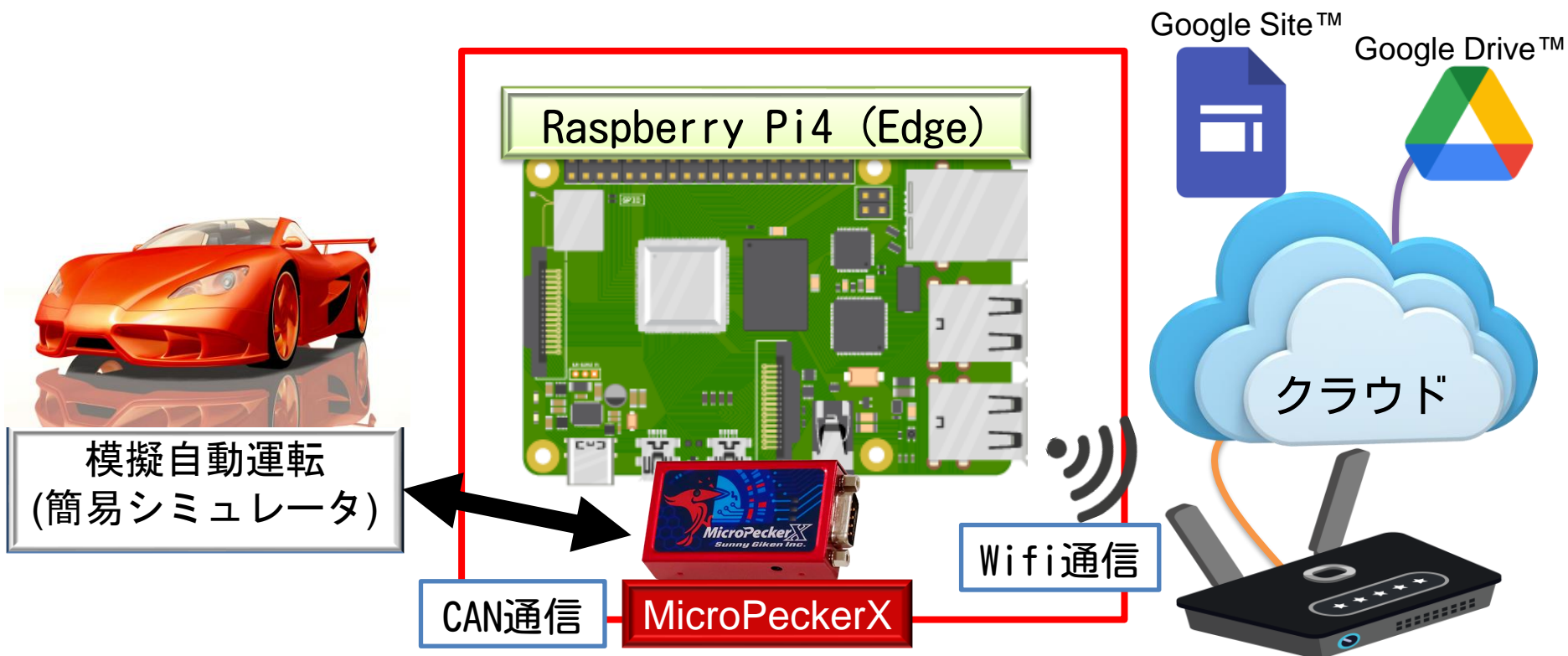
8. 実験シナリオと構成(模擬自動運転)

- ・ 運転走行中のCAN通信を模擬することを担当する
 - Ede処理が必要な情報を生成する
 - 生成する情報は「速度情報」と「ステアリング舵角」



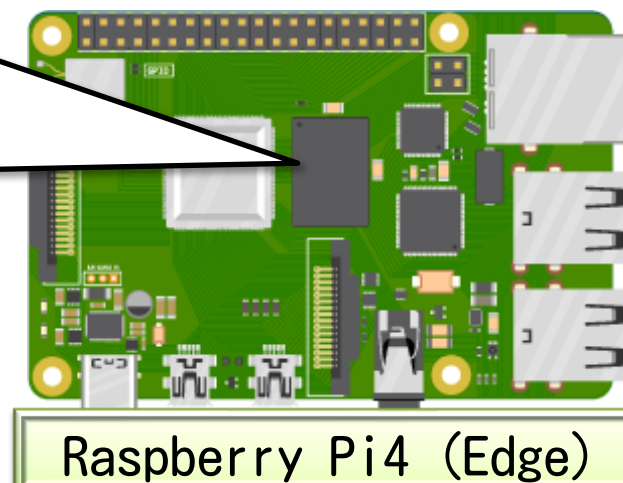
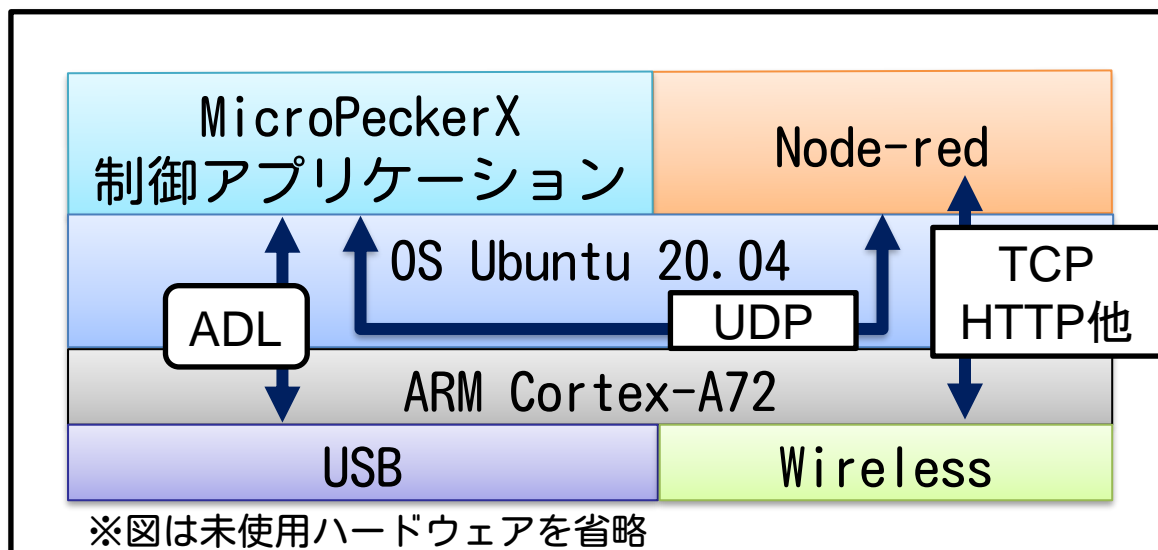
9. 実験シナリオと構成(Edge)

- リアルタイムデータのエッジ処理を担当する
 - 車両情報を取得及び処理を行う
 - クラウドサーバに処理済みデータをアップロードする



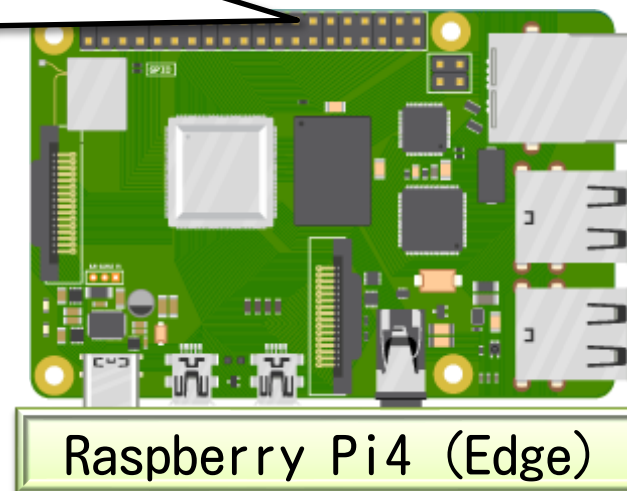
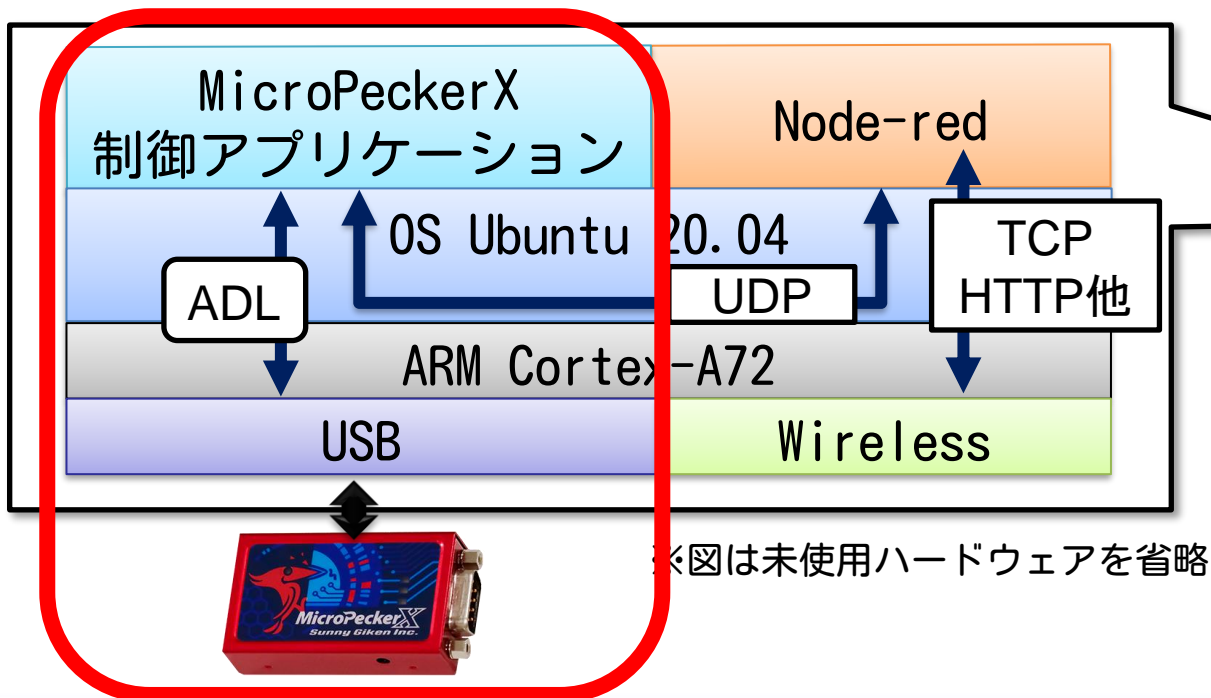
10. 実験シナリオと構成(Edge:詳細[1/4])

- ・ Raspberry Pi4のソフトウェア構成概要
 - MicroPeckerX制御アプリケーション
 - ・ CAN/CAN-FDデータの取得、シグナルデータの抽出
 - ・ 開発言語：C++(20)
 - Node-REDアプリケーション
 - ・ MicroPeckerX制御アプリケーションの設定用UI
 - ・ データ整理、クラウド通信
 - ・ 開発言語：ブロックダイアグラム、一部JavaScript



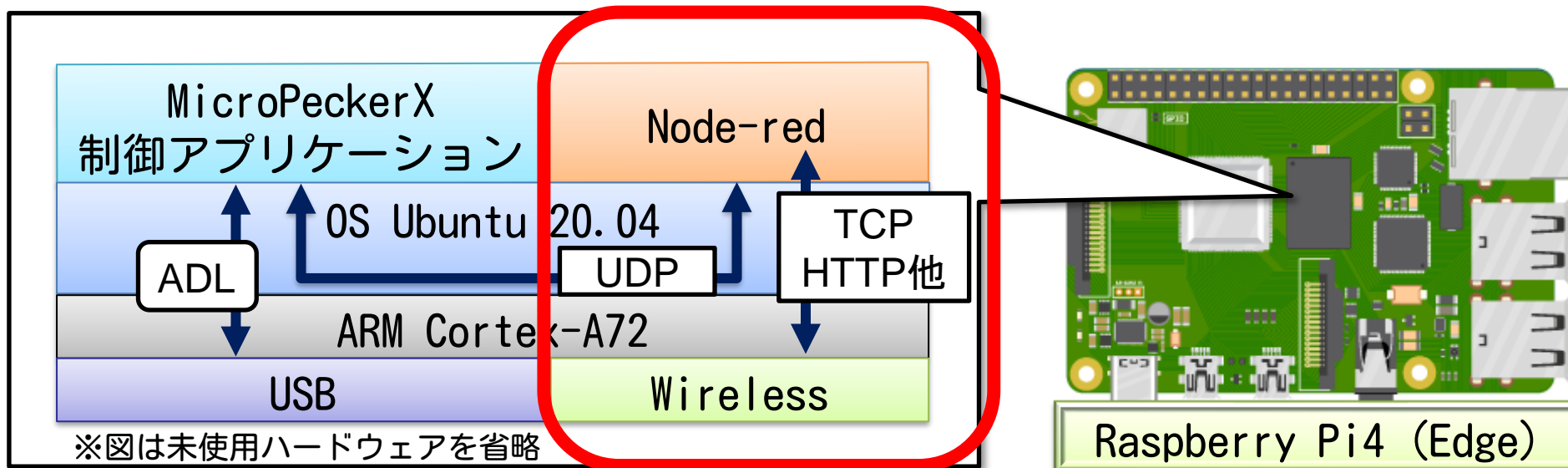
11. 実験シナリオと構成(Edge:詳細[2/4])

- MicroPeckerX制御アプリケーション(開発言語の選択)
 - リアルタイム性を重視してC++言語で開発
 - CANシグナルデータの取得はビット切り出しを要し、メモリを直接扱う言語でなければパフォーマンスが厳しい
 - 一般的な言語では、C又はC++のみ候補
 - それでも開発の容易性と保守性を堅持したい
 - STLが豊富でラムダ式記述も可能なC++20を選択



12. 実験シナリオと構成(Edge:詳細[3/4])

- ・ Node-REDアプリケーションの役割
 - MicroPeckerX制御アプリケーションの設定用UI
 - ・ Raspberry Pi単体ではHMIが無いため
 - データ整理、クラウド通信
 - ・ MicroPeckerXからCAN通信ログとシグナル情報を受け取り、必要な情報のみ、Google Drive内のGoogle スプレッドシートに書き込む

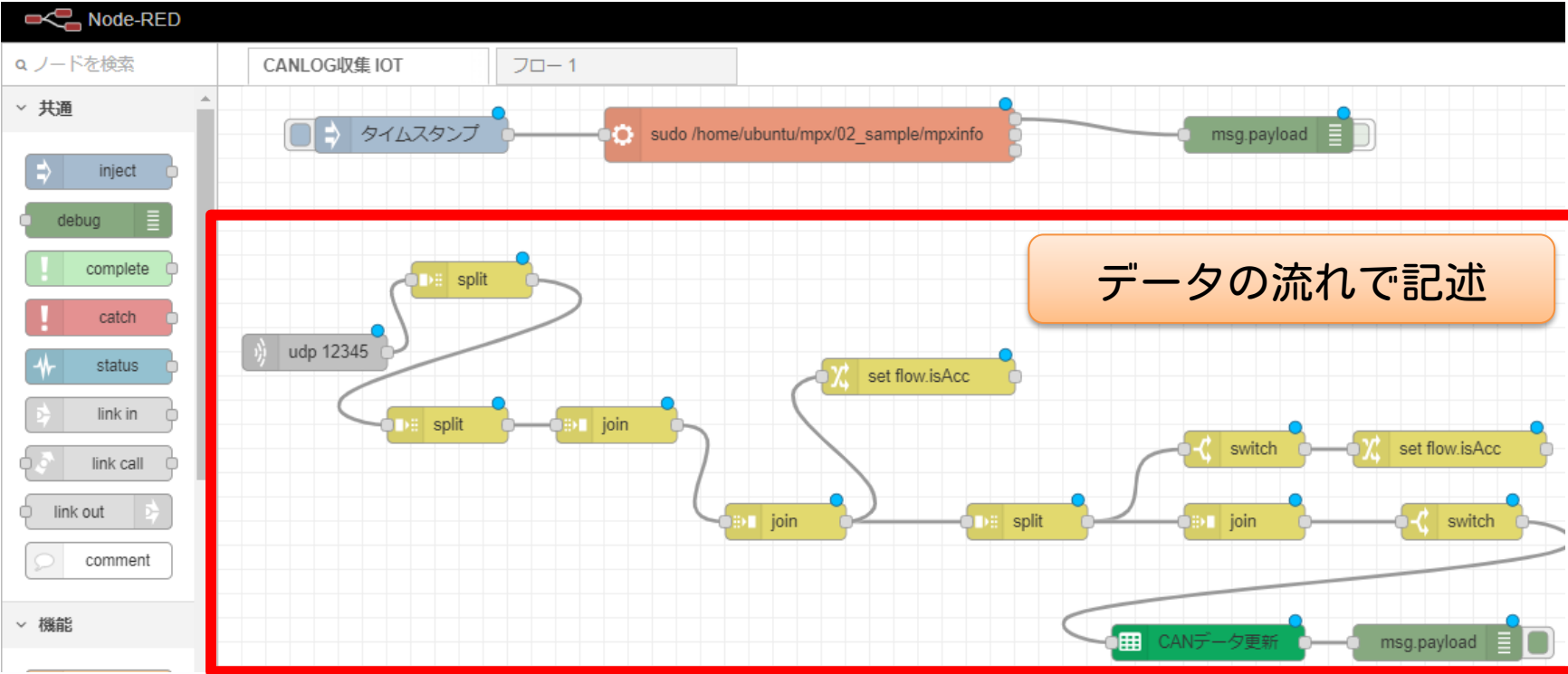


13. 実験シナリオと構成(Edge:詳細[4/4])

Confidential

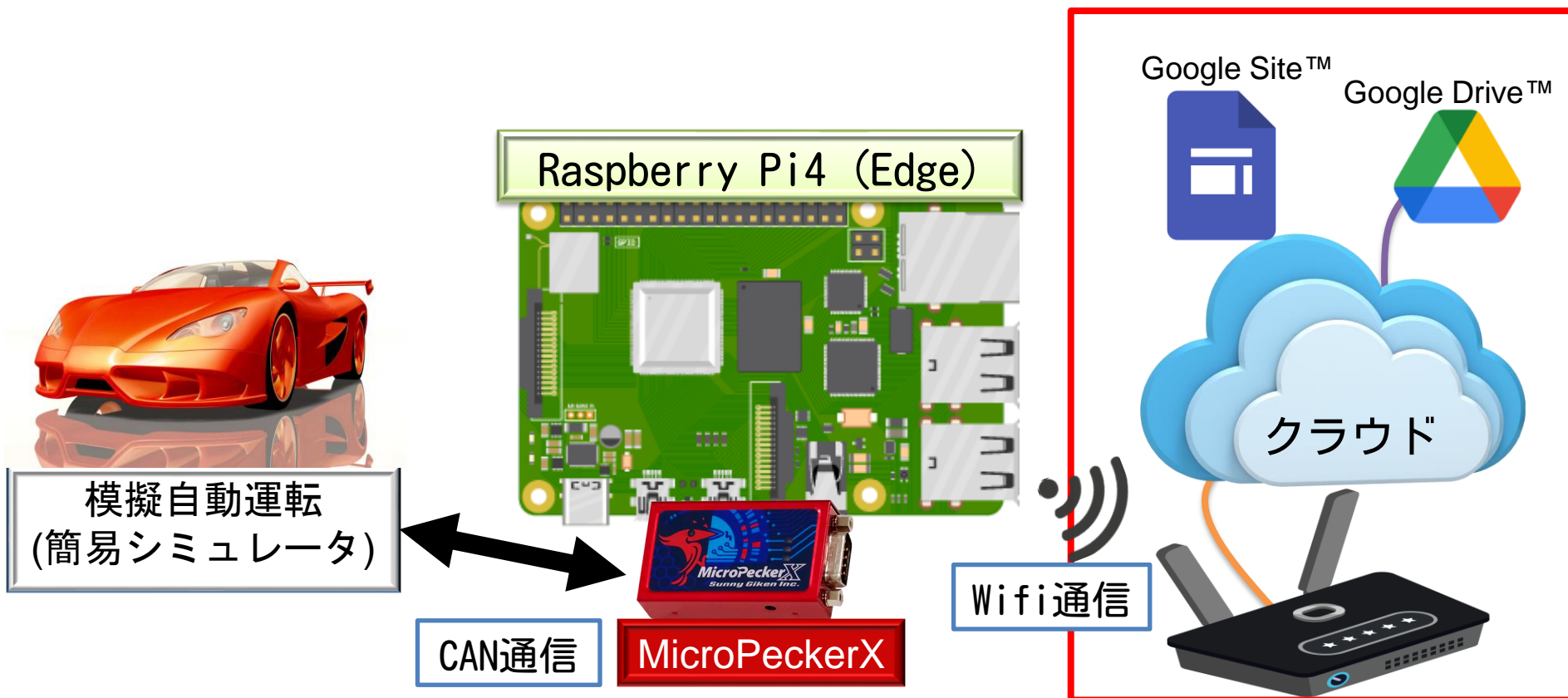
※複写および第三者への開示をお断りいたします。

- Node-RED
 - ローコード/ノーコードで開発できる
 - プログラマでなくてもわかりやすい
 - 場合によっては実装、保守も任せることも可能?
 - データフローで記述する
 - CANのログデータはストリームで受け取るため、親和性が高い



14. 実験シナリオと構成(クラウド)

- ・ 異常なログの保持とクラウド側のユーザインタフェースを担当する
 - クラウドはGoogle Drive と Google サイトで構成する
 - クラウドに対する接続は、WiFiを介して行う

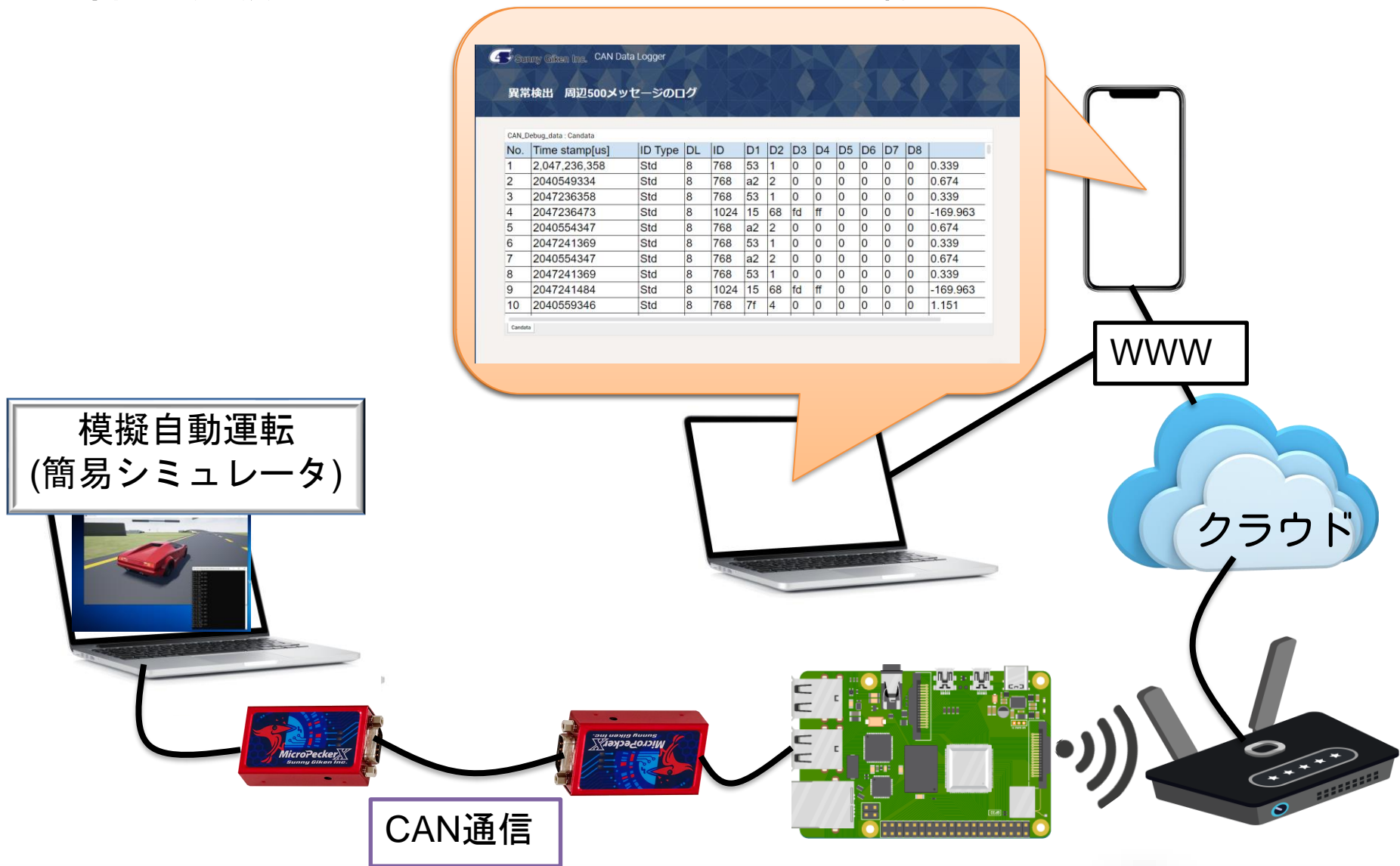


15. 実験デモ

Confidential

※複写および第三者への開示をお断りいたします。

- 今回の実験についてデモンストレーションを行います



16.実験結果

- ・ 時間制約を守ることができた
 - CANバスに流れたメッセージの個数および時間間隔と等しいタイムスタンプのログを記録している。
- ・ 専用ハードウェアに時間制約に関わる処理を任せ、その他の処理のみRaspberry Piで実現できた
 - CANメッセージの受信タイミングは、タイムスタンプに含まれる。送信側もMicroPeckerXに任せることで正確な時間間隔を実現。
- ・ リアルタイムシステムを構築するのとは比べ短期間で実現できた
 - 慣れていない状況で1週間程度。慣れるとさらに効率が上がる見込み。

Raspberry Piと専用ハードウェアの組み合わせでPoC開発に利用できる性能が発揮できた。

17. 気づき(一覧)

- ・ 気づき
 - ストレージの品質
 - アライン制約
 - リアルタイム系とオープン系でデータ型の共用はしない
 - 処理は自分で作らない
 - OSSライセンスの精査は十分に
 - 必要情報の精査を確実に
 - などなど、、、

18. 気づき(Raspberry Pi利用時の注意点)

- ・ ストレージの品質
 - SDカードは、保証された書き込み可能な回数が少ない。
 - ・ 不用意な選択を行うと、数か月という短期間で破損した。
 - 対策
 - ・ 産業グレードを選ぶこと。監視カメラ向けなどで、高耐久を謳うものもあり、これらを選ぶのも手。
 - ・ 必ず、SDを丸ごとバックアップする。
 - ・ コスト、大きさが許す場合は、SSDを使う方法もある。現行のRaspberry Pi4では、ファームウェアが対応済み。

19. 気づき(リアルタイム系とオープン系の接続)

・ アライン

- 組み込み系は、メモリ制約に対応するため、アライン制約無し(1byteアライン)が多い。Raspberry Piは、ARMプロセッサのため、厳密な4byteアライン。
- 対策
 - ・ アライン済みの領域を確保し、組み込みデータを全てコピーして処理する。
 - ・ 全ての変数を4byte以上の型で記述する。
- 注意
 - ・ 構造体アクセスしてはいけない。パッキングして差し示す場所が正しかったとしても、例えば4の倍数でないアドレスにint型(32bit)でアクセスして例外が発生する。

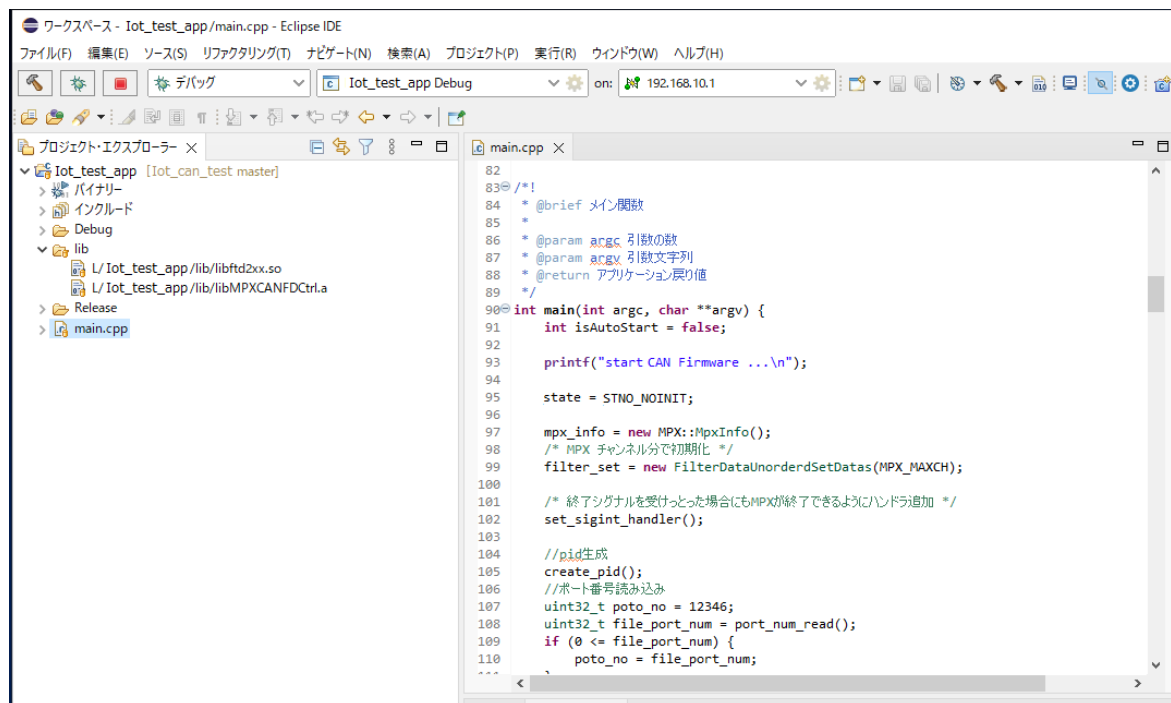
- ・ リアルタイム系とオープン系でデータ型の共用はしない
 - リアルタイム系から渡されたデータをそのまま使用していないか？
リアルタイム系に渡すデータを構造体で渡していないか？
- ・ 処理は自分で作らない
 - 大抵の処理は、OSSで存在する。特にメモリ制御系は、CPUの特性に合わせて効率化されている。基本的にGCCの最適化を信じてよい。
- ・ OSSライセンスの精査は十分に
 - 思わぬところでソース開示制約に引っかかる可能性あり。
- ・ 必要情報の精査を確実に
 - クラウドにアップロードする情報を精査すること。
思わぬコスト増の可能性がある。

21. 今から始める方へのおすすめ[1/2]

- ・ Linux PCを用意すること
 - 同一ディストリビューションが一番良いが、無ければDebian系のディストリビューションを用意するのが賢明(例：Ubuntu)
 - ・ Raspberry Piのシステムは、一般的にDebian系のシステム。万が一起動しない場合も、Linux PCがあれば、SDカードを直接開き設定の見直しができる。
 - ・ SDカードのパーティションをグラフィカルに直接扱うことができる。
 - SDカードをバックアップする際、Linux PCを用いてパーティション容量を削減してからバックアップするのがおすすめ。表示された容量の中でもばらつきがあり、削減せずにバックアップしてしまうと、同一容量の別SDカードに書き込めないことがある。

22. 今から始める方へのおすすめ[2/2]

- ・ クロスコンパイラを用意すること (Linux以外のOSを常用の方)
 - 常用PCと比べるとさすがに非力。
 - GUI環境や強力な支援機能を持つ開発環境は、やはりWindowsが多い。
 - PoC開発では、知見が乏しい分野に踏み込みがち。新機能に対応するコーディングは覚えるのではなく、支援機能に任せる。



```
ワークスペース - Iot_test_app/main.cpp - Eclipse IDE
ファイル(F) 編集(E) ソース(S) リファクタリング(T) ナビゲート(N) 検索(A) プロジェクト(P) 実行(R) ウィンドウ(W) ヘルプ(H)
デバッグ
Iot_test_app Debug on: 192.168.10.1
プロジェクト・エクスプローラー
Iot_test_app [Iot_can_test master]
  バイナリー
  インクルード
  Debug
  lib
    L/Iot_test_app/lib/libftd2xx.so
    L/Iot_test_app/lib/libMPXCANFDCtrl.a
  Release
  main.cpp
main.cpp
82
83 //!
84 * @brief メイン関数
85 *
86 * @param argc 引数の数
87 * @param argv 引数文字列
88 * @return アプリケーション戻り値
89 */
90 int main(int argc, char **argv) {
91     int isAutoStart = false;
92
93     printf("start CAN Firmware ...\n");
94
95     state = STNO_NOINIT;
96
97     mpx_info = new MPX::MpxInfo();
98     /* MPX チャンネル分で初期化 */
99     filter_set = new FilterDataUnorderdSetDatas(MPX_MAXCH);
100
101     /* 終了シグナルを受けつけた場合にもMPXが終了できるようにハンドラ追加 */
102     set_sigint_handler();
103
104     //pid生成
105     create_pid();
106     //ポート番号読み込み
107     uint32_t poto_no = 12346;
108     uint32_t file_port_num = port_num_read();
109     if (0 <= file_port_num) {
110         poto_no = file_port_num;
111     }
112 }
```

ご清聴ありがとうございました