

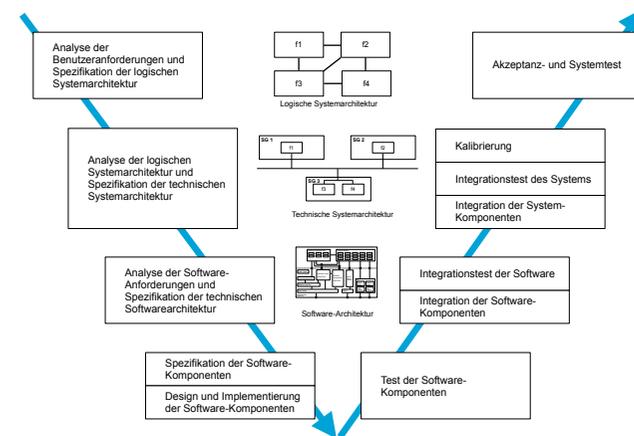
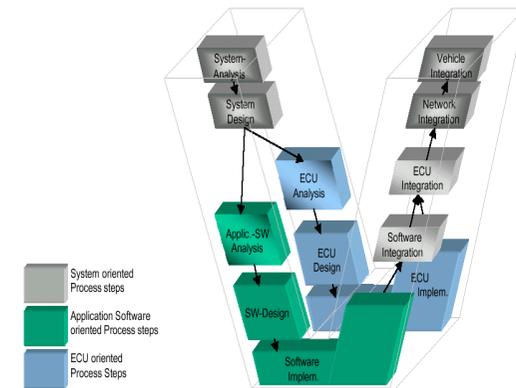


Vorlesung
Automotive Software Engineering
Teil 6 SW-Entwicklung (1)
Sommersemester 2015

Prof. Dr. rer. nat. Bernhard Hohlfeld
Bernhard.Hohlfeld@mailbox.tu-dresden.de
Technische Universität Dresden, Fakultät Informatik
Honorarprofessur Automotive Software Engineering

Vorlesung Automotive Software Engineering

Motivation und Überblick		
Beispiele aus der Praxis	SW-Entwicklung	Normen und Standards
	E/E-Entwicklung	
	Das Automobil	
	Die Automobilherstellung	
	Die Automobilbranche	



Lernziele SW-Entwicklung

- Vorgehensmodelle kennen
- Grundbegriffe des Systems Engineering kennen
- Den Kernprozess zur Entwicklung von elektronischen Systemen und Software im Fahrzeug verstehen
- Das V-Modell zur Software-Entwicklung in einer speziellen Ausprägung mit zahlreichen Beispielen kennen
- Die Unterstützungsprozesse zur Entwicklung von elektronischen Systemen und Software im Fahrzeug kennen

6. SW-Entwicklung

1. **Vorgehensmodelle**
2. Kernprozess
3. Unterstützungsprozesse

Das V-Modell ist schon ziemlich alt ...

Das V-Modell ist schon ziemlich alt ...



Das V-Modell ist schon ziemlich alt ...



Das V-Modell ist schon ziemlich alt ...



Das V-Modell ist schon ziemlich alt ...



Das V-Modell ist schon ziemlich alt ...

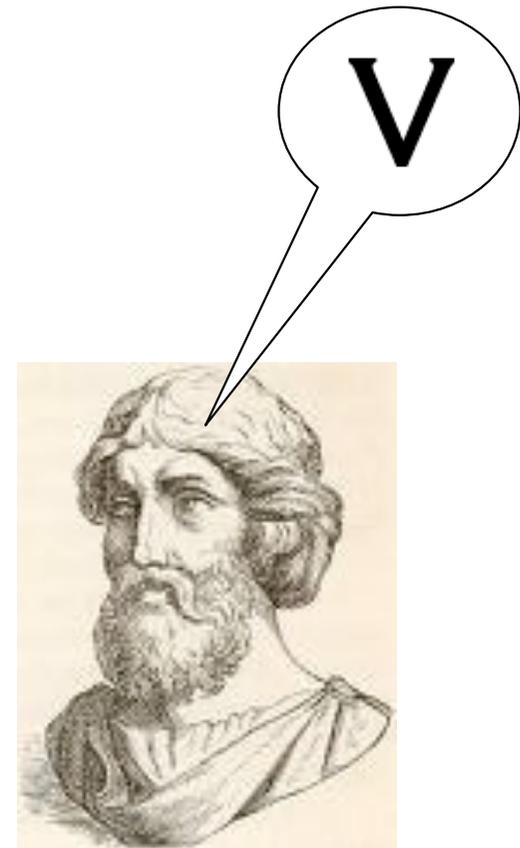


... und wurde weiterentwickelt und verfeinert

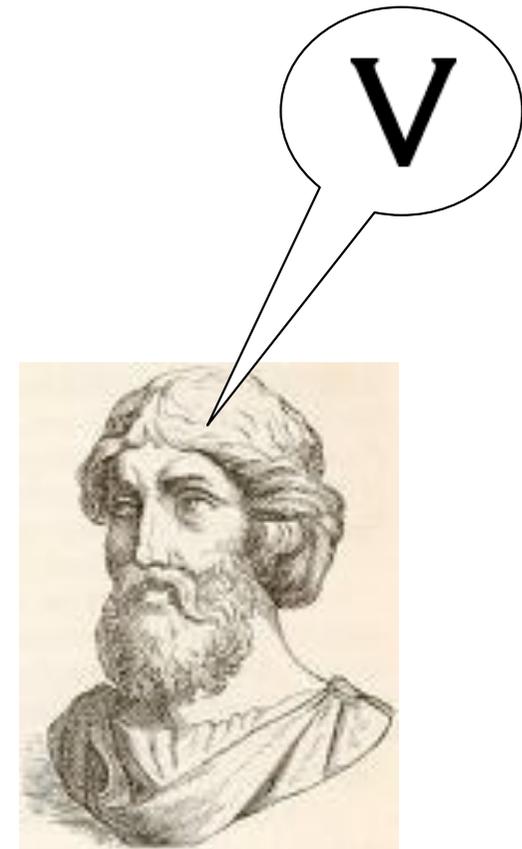
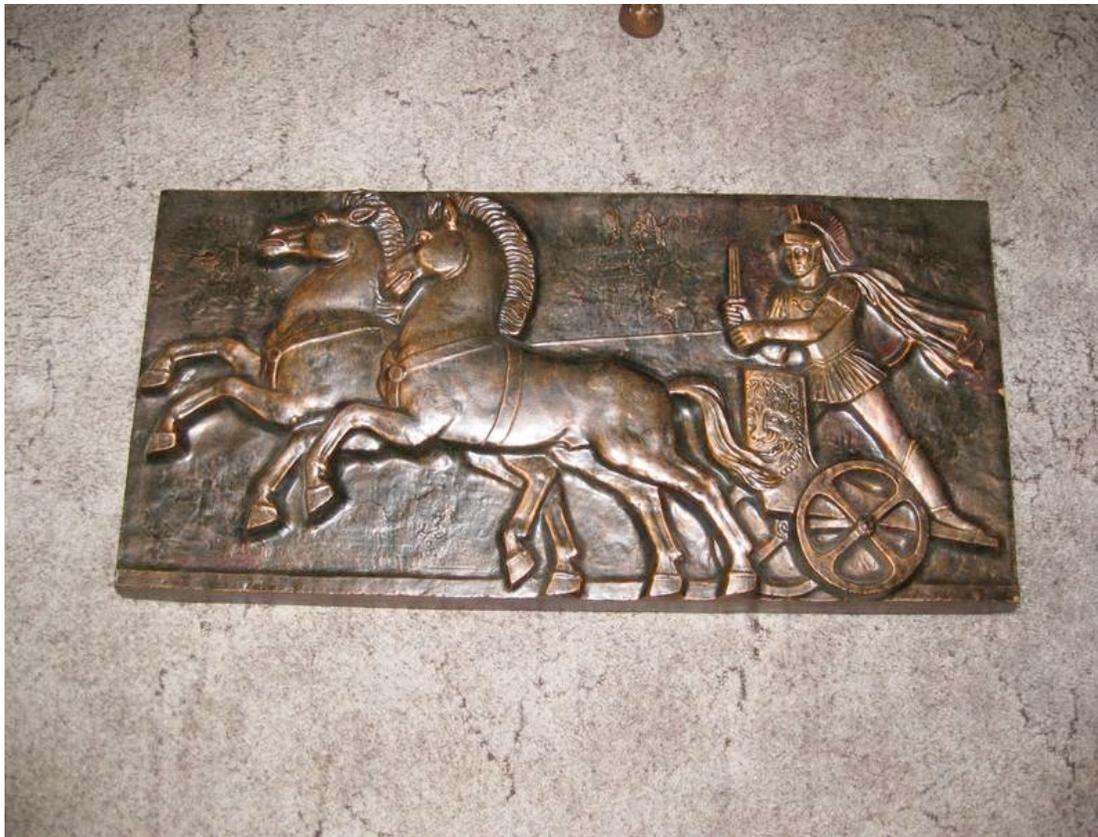
... und wurde weiterentwickelt und verfeinert



... und wurde weiterentwickelt und verfeinert

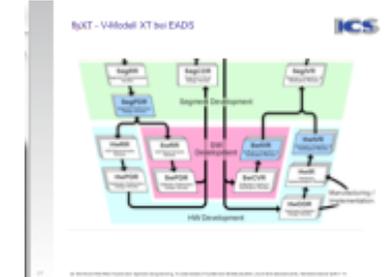
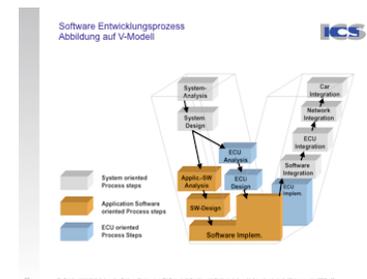


... und wurde weiterentwickelt und verfeinert

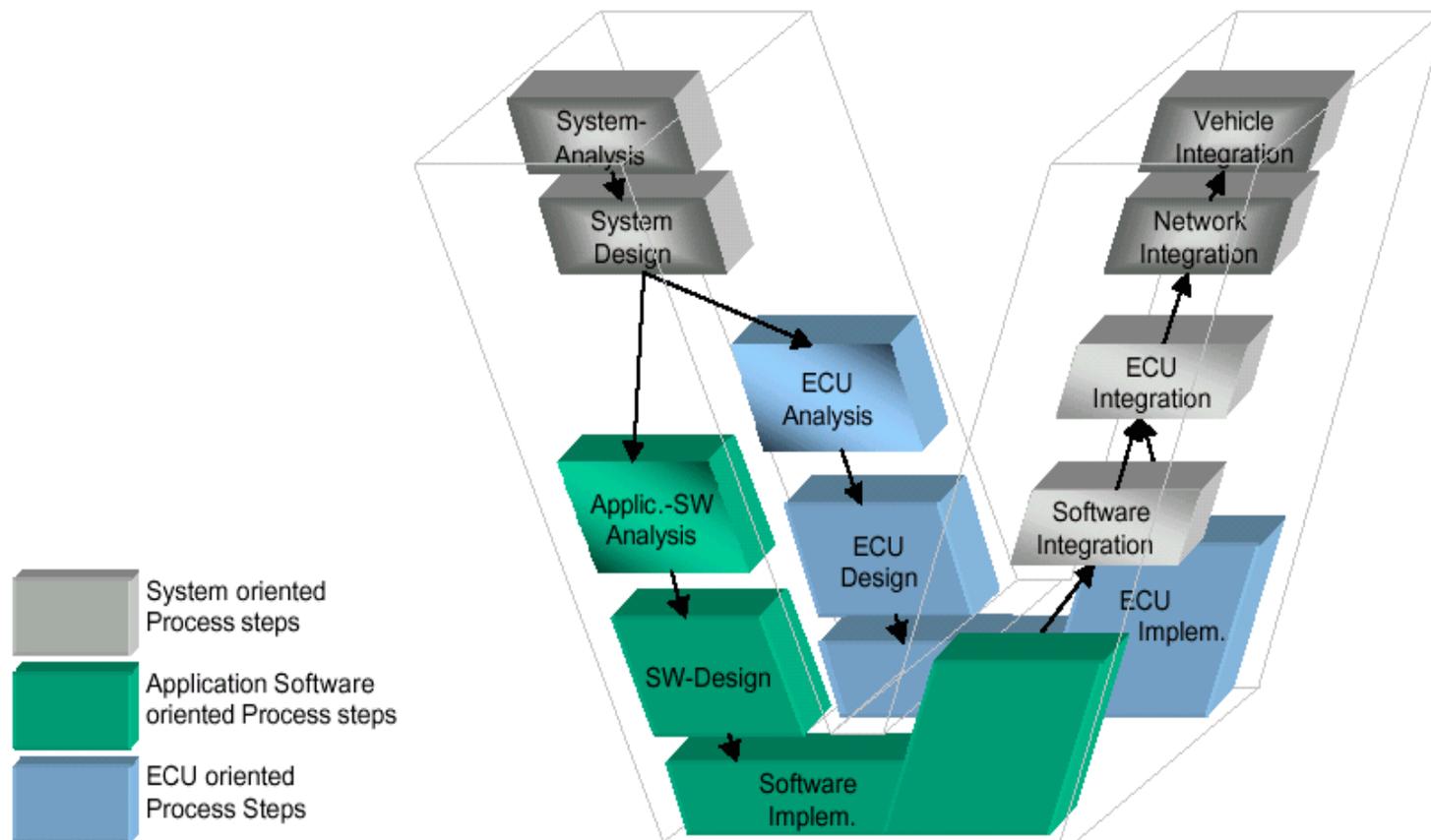


V-Modell(e)

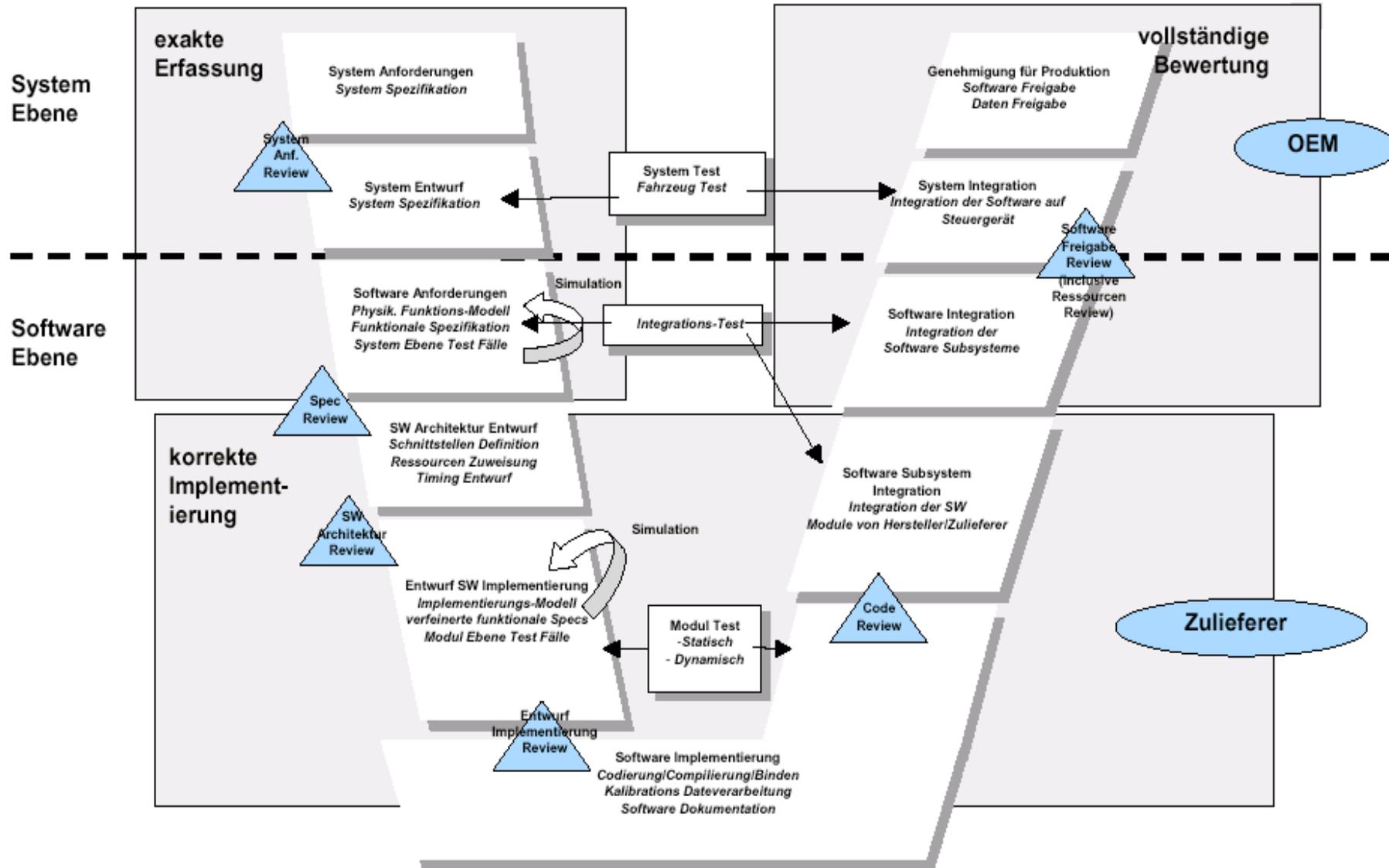
- Es gibt nicht „das“ allgemein gültige V-Modell, sondern verschiedene Ausprägungen
- Charakteristisch für die SW-Entwicklung bei eingebetteten Systemen ist die Kopplung mit der System-Entwicklung und der HW-Entwicklung

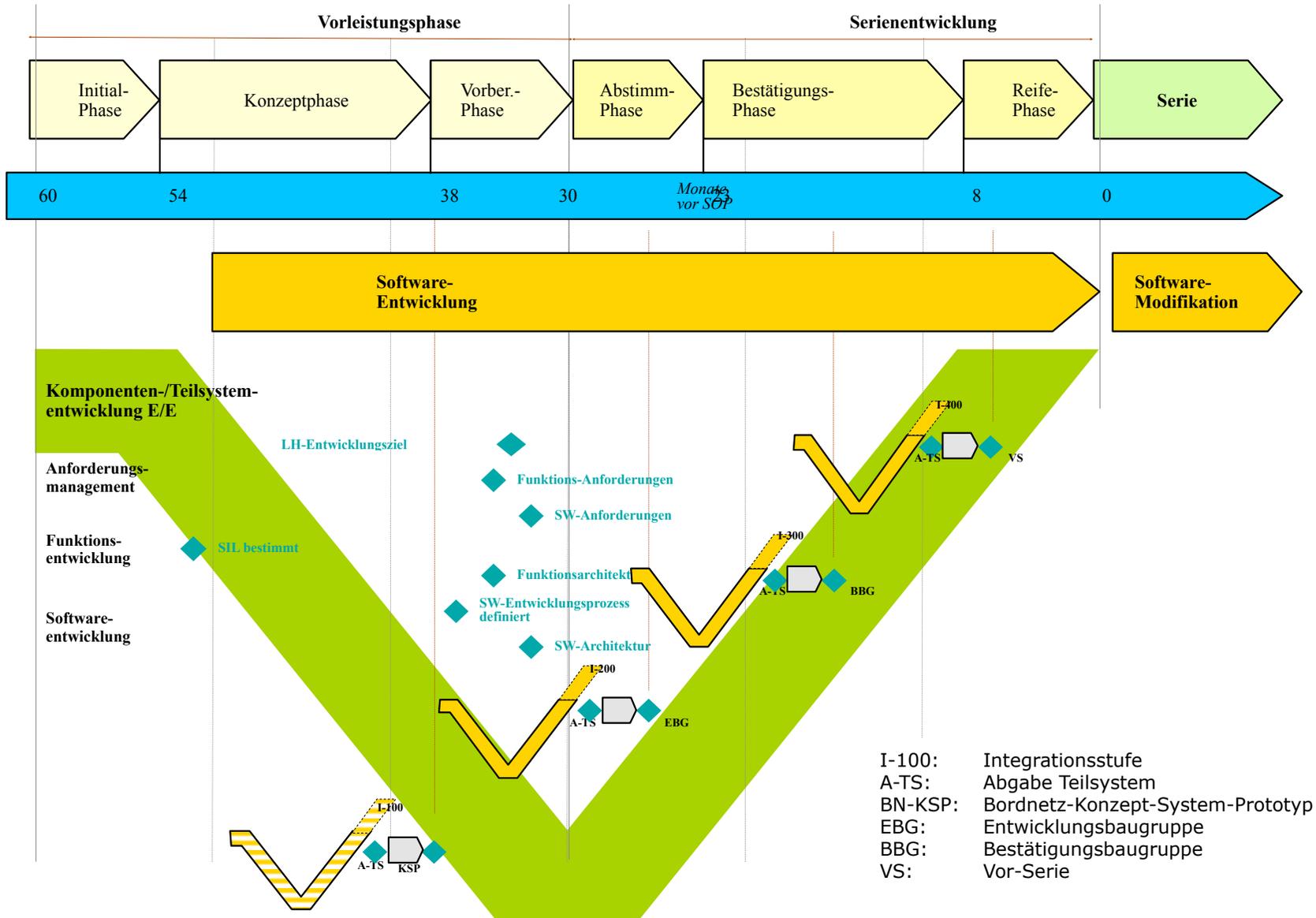


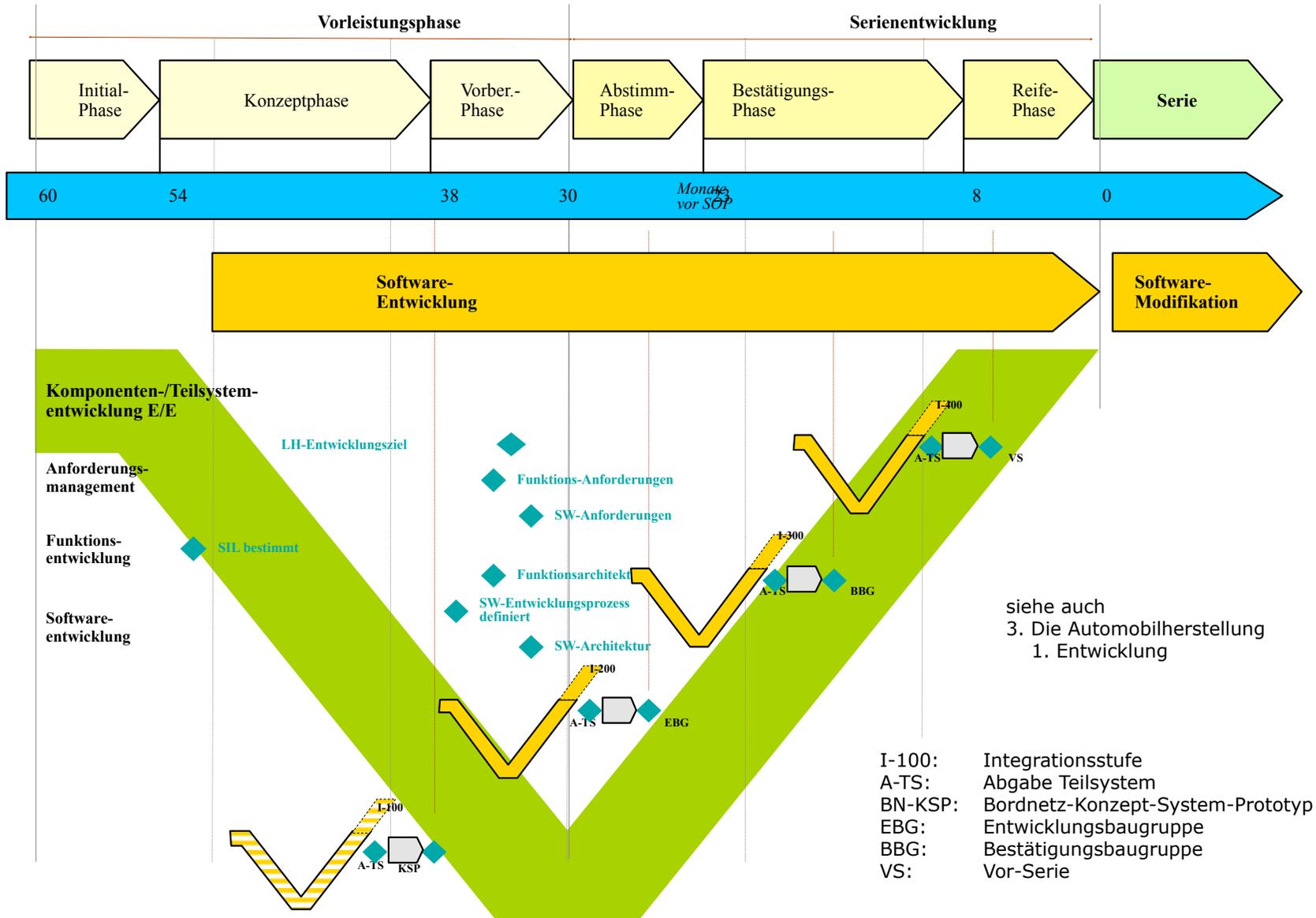
Vereinfachtes V-Modell



Detailierung V-Modell

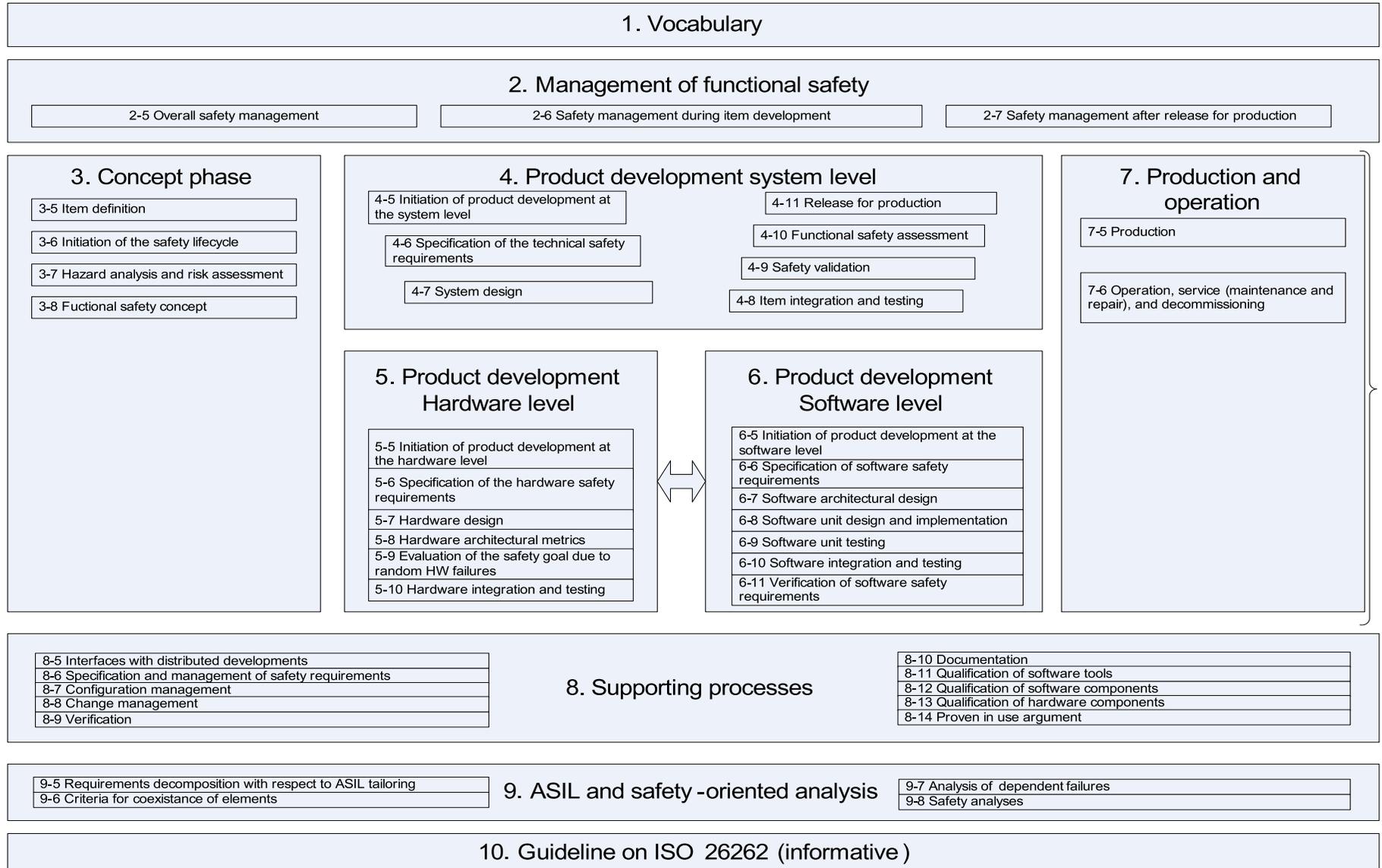


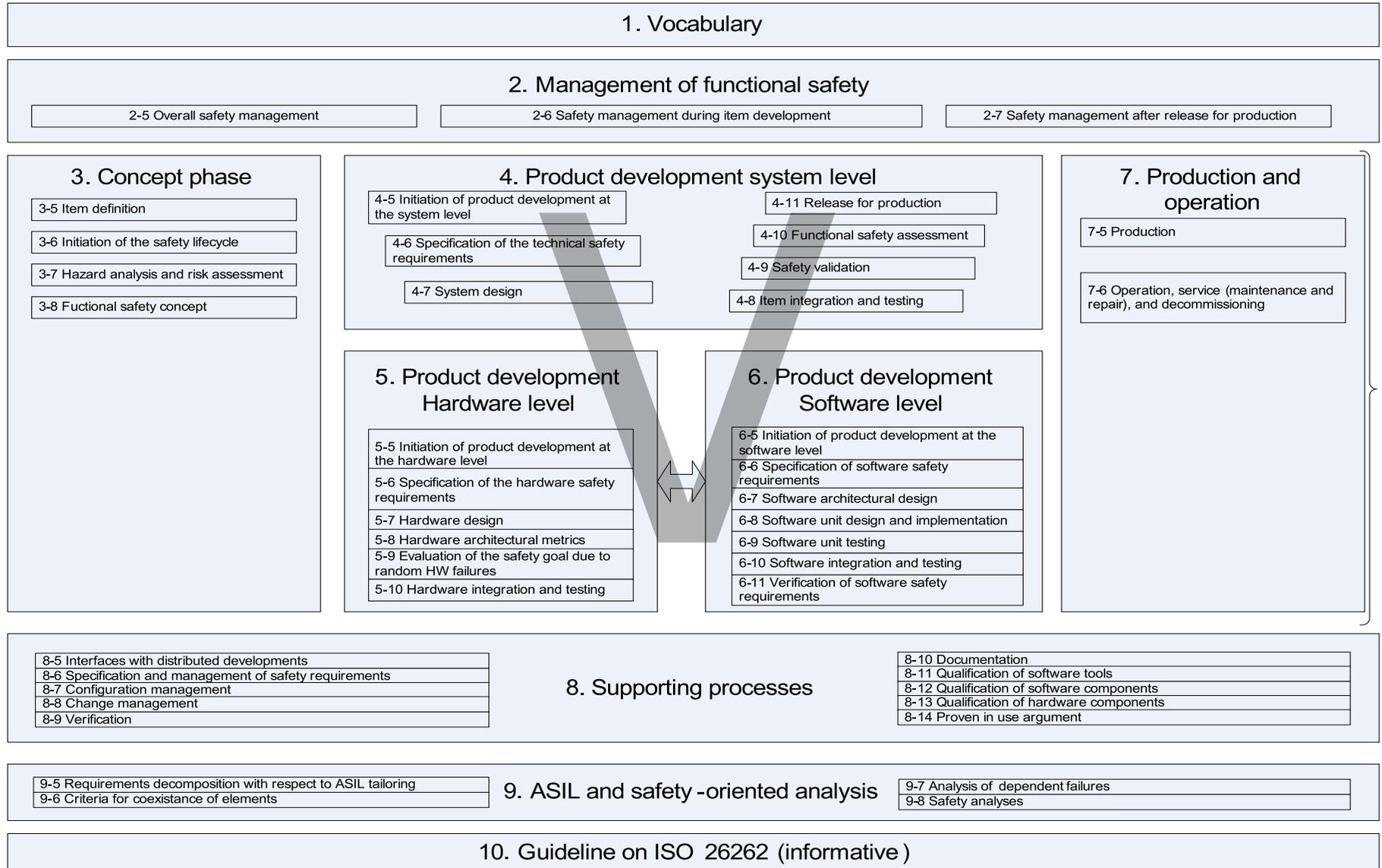


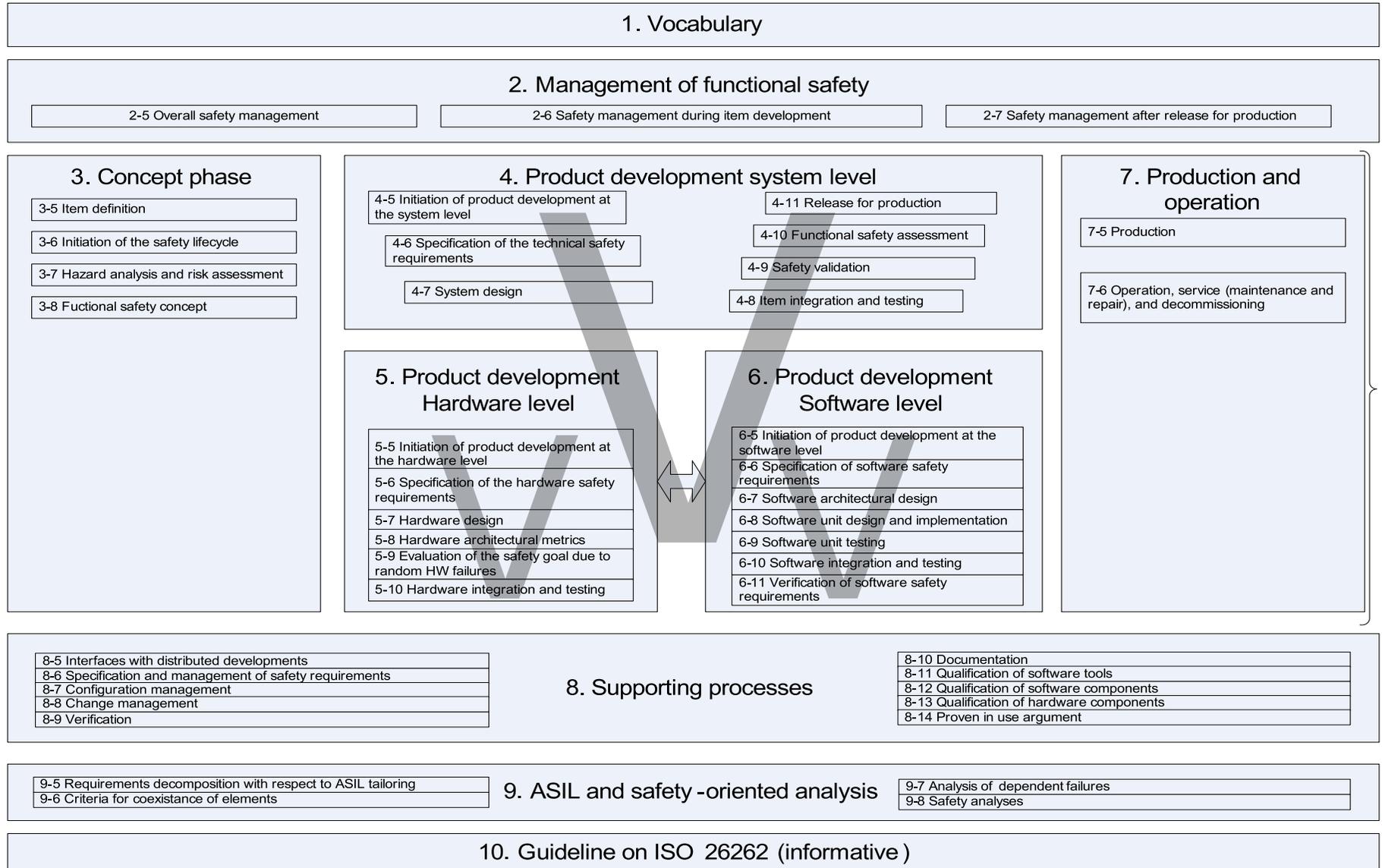


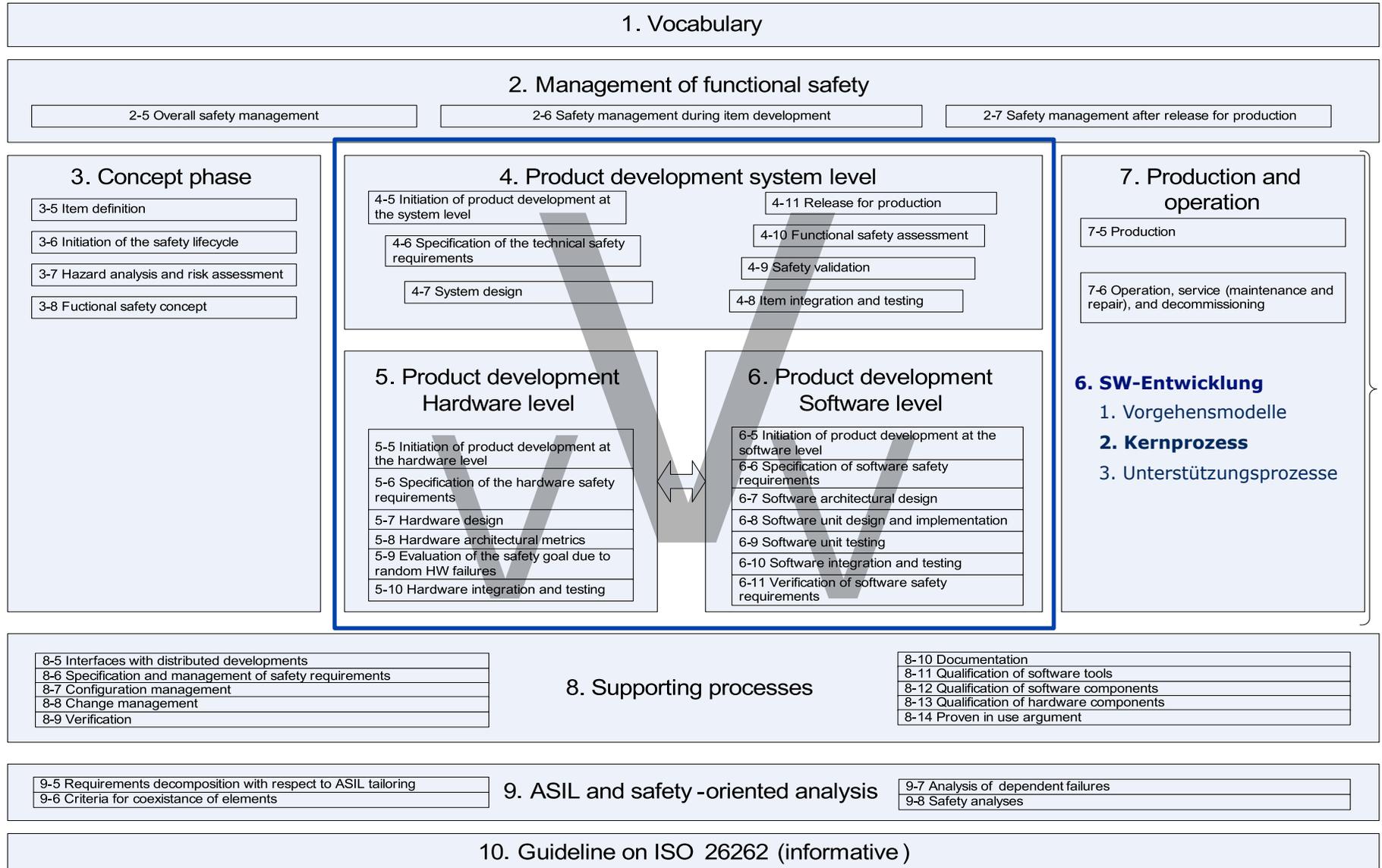
Software Entwicklungsprozess

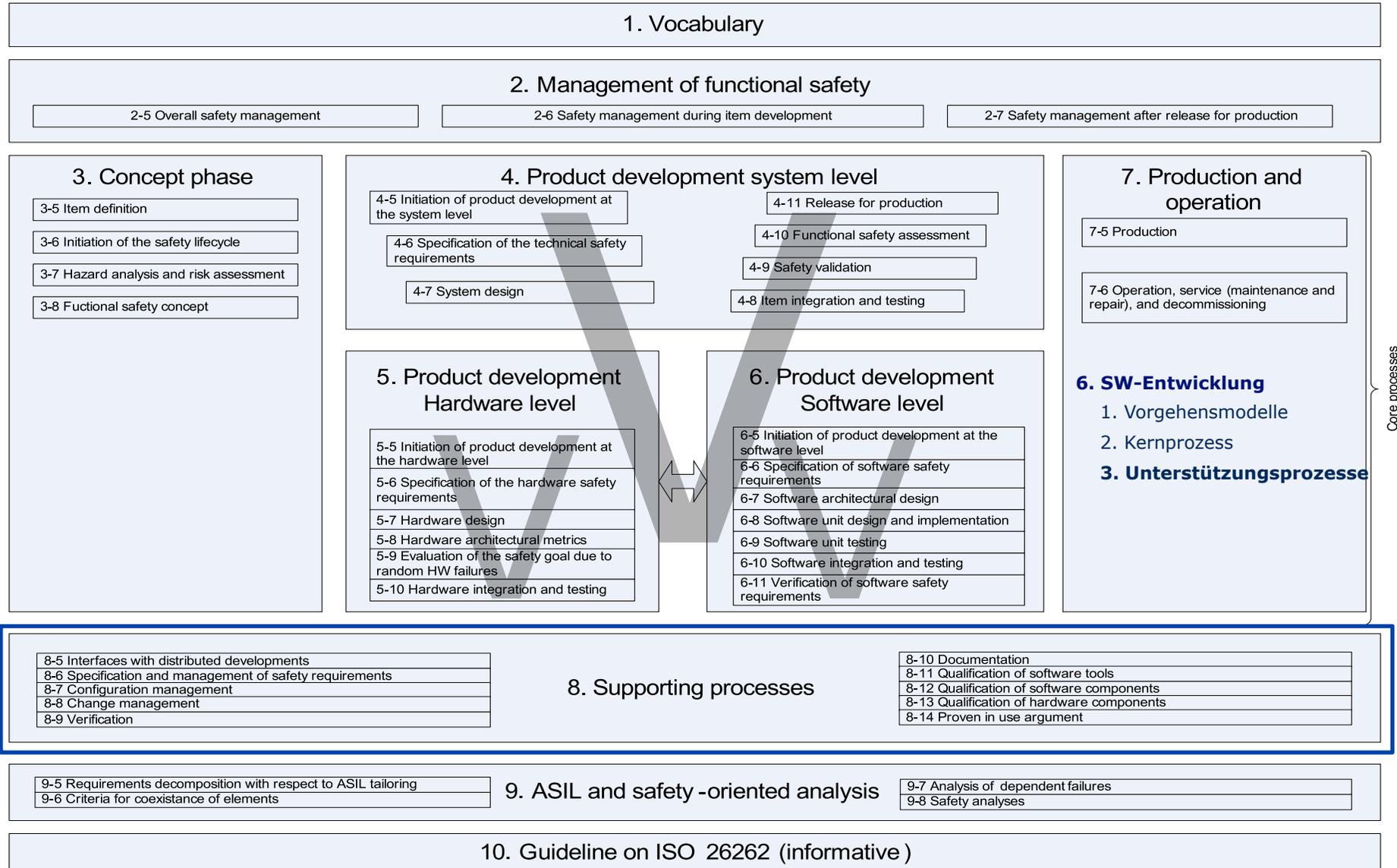
- Einordnung in Produktentstehungsprozess
 - Komponenten-/Teilsystementwicklung E/E
 - LH-Entwicklungsziel Lastenheft
 - Funktions-Anforderungen
 - SW-Anforderungen
 - Funktionsentwicklung
 - (A)SIL bestimmt (Automotive) Safety Integrity Level (Teil 7 Standards)
 - Funktionsarchitektur
 - Softwareentwicklung
 - SW-Entwicklungsprozess definiert
 - SW-Architektur
 - Integrationsstufen
 - I-100 BN-KSP: Bordnetz-Konzept-System-Prototyp
 - I-200 EBG: Entwicklungsbaugruppe
 - I-300 BBG: Bestätigungsbaugruppe
 - I-400 VS: Vorserie

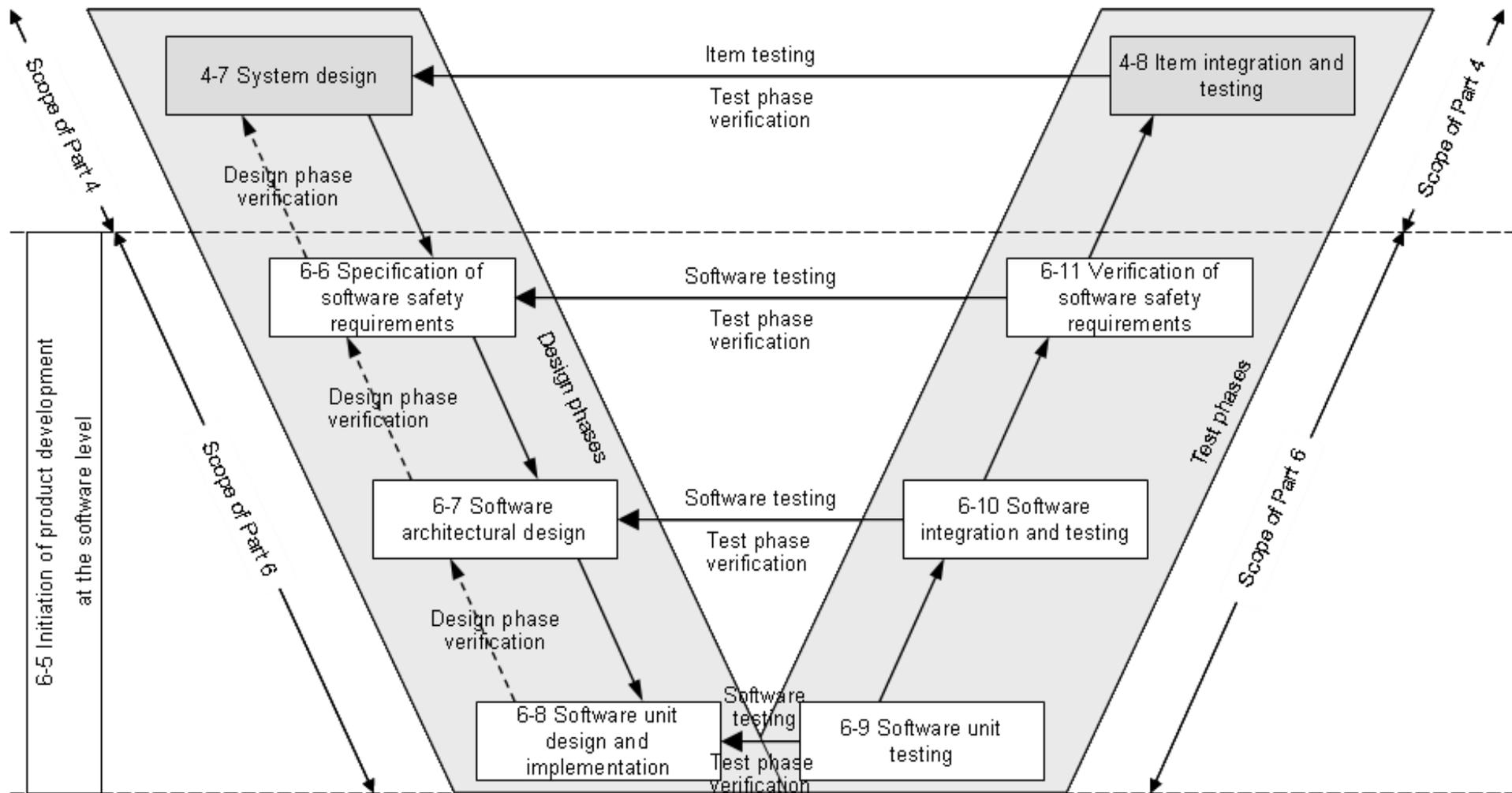


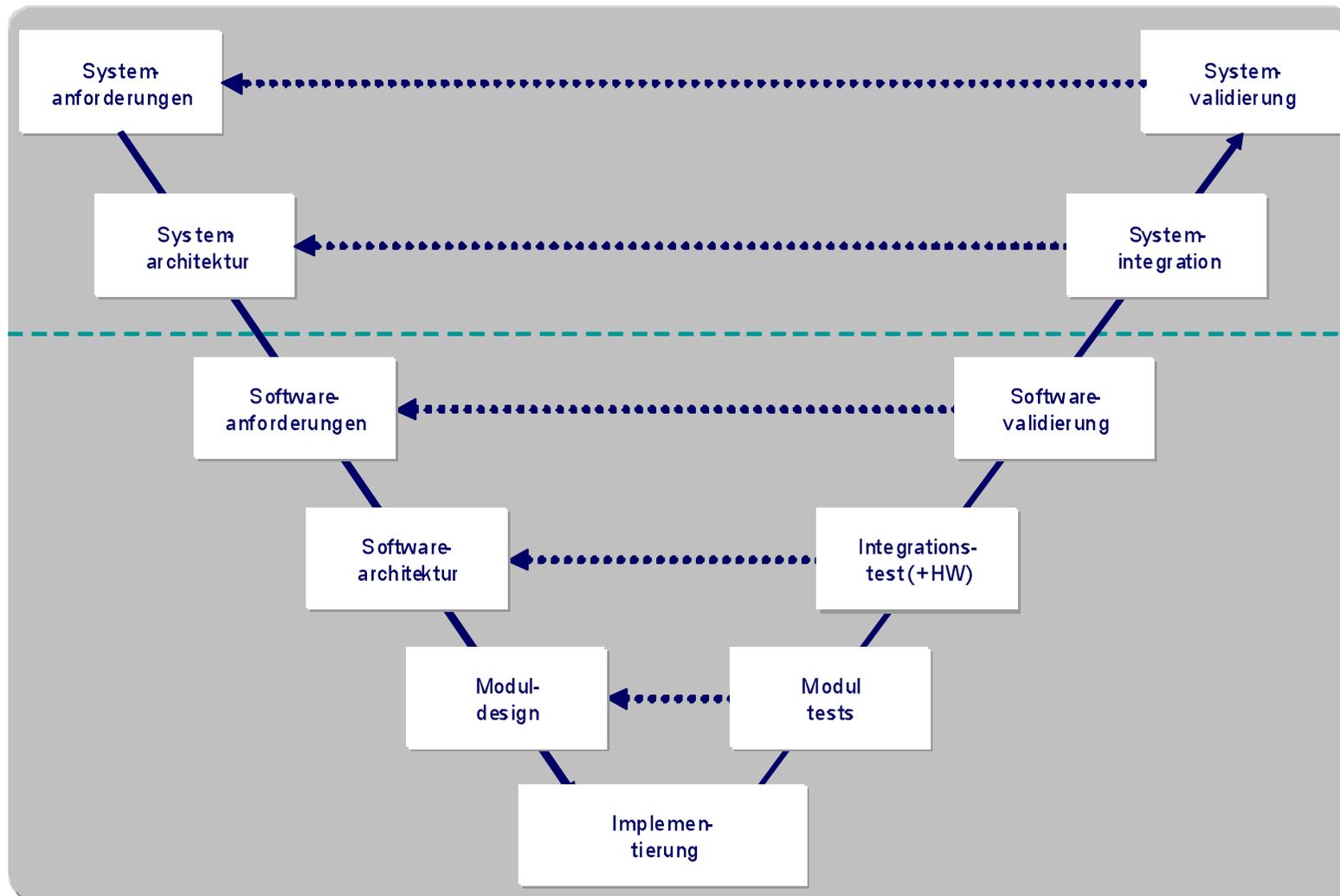












- DIN EN 50128 Bahnanwendungen - Telekommunikationstechnik, Signaltechnik und Datenverarbeitungssysteme ...

Analyse der
Benutzeranforderungen und
Spezifikation der logischen
Systemarchitektur

Akzeptanz- und Systemtest

Anwendungsfälle

Testergebnisse

Analyse der logischen
Systemarchitektur und
Spezifikation der technischen
Systemarchitektur

Kalibrierung
 Integrationstest des Systems
 Integration der System-
Komponenten

Testfälle

Testergebnisse

Analyse der Software-
Anforderungen und
Spezifikation der technischen
Softwarearchitektur

Integrationstest der Software
 Integration der Software-
Komponenten

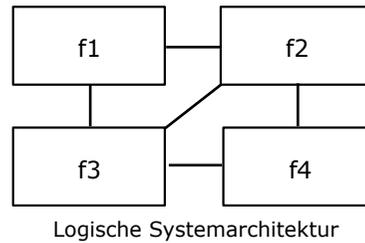
Testfälle

Testergebnisse

Spezifikation der Software-
Komponenten
 Design und Implementierung
der Software-Komponenten

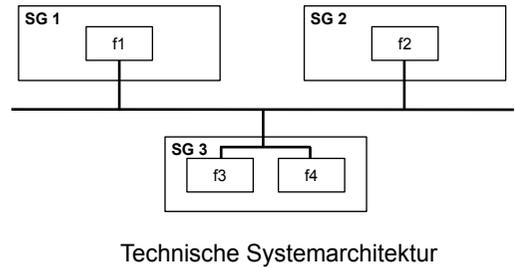
Test der Software-
Komponenten

Analyse der Benutzeranforderungen und Spezifikation der logischen Systemarchitektur



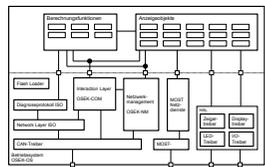
Akzeptanz- und Systemtest

Analyse der logischen Systemarchitektur und Spezifikation der technischen Systemarchitektur



Kalibrierung
 Integrationstest des Systems
 Integration der System-Komponenten

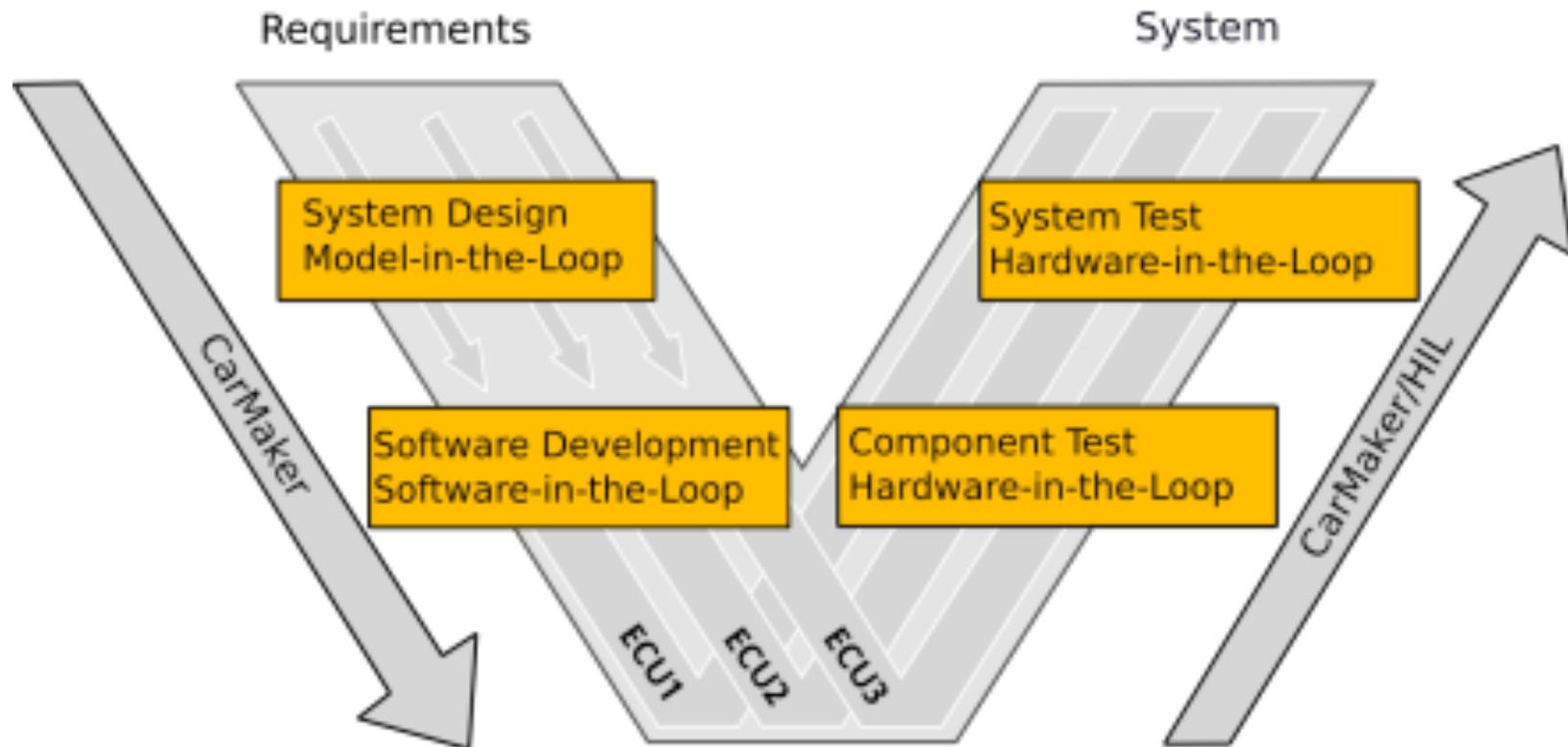
Analyse der Software-Anforderungen und Spezifikation der technischen Softwarearchitektur



Integrationstest der Software
 Integration der Software-Komponenten

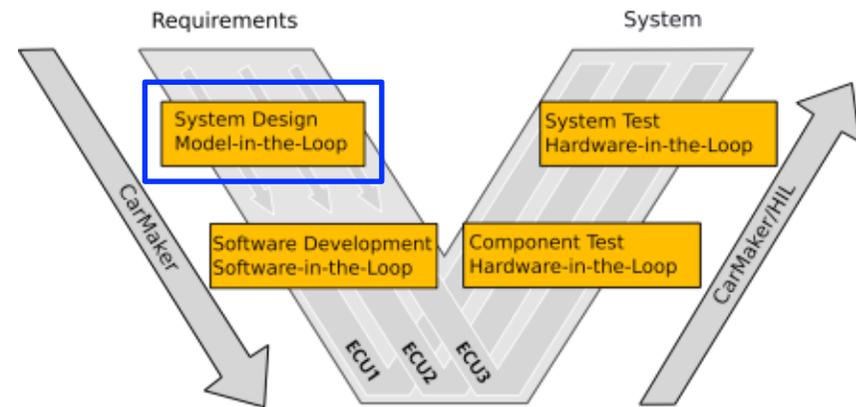
Spezifikation der Software-Komponenten
 Design und Implementierung der Software-Komponenten

Test der Software-Komponenten



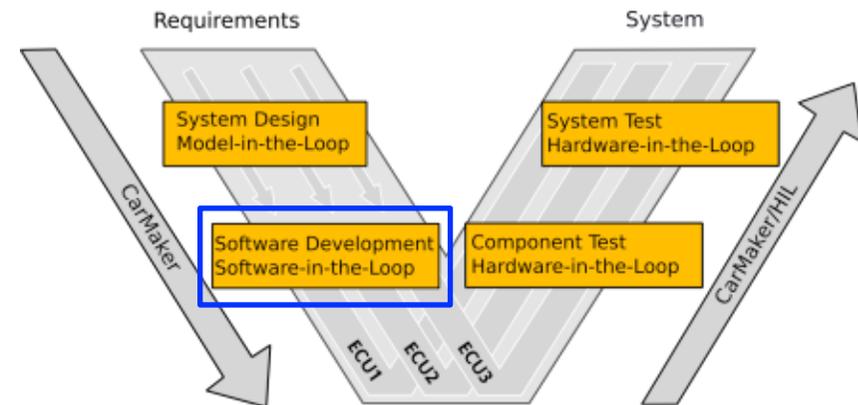
System Design (Quelle www.ipg.de)

- Ausgangspunkt der Entwicklung sind die Anforderungen, die in Form einer Systemspezifikation festgehalten werden.
- Die Funktionen der Systemspezifikation werden in Software-Modellen mit grafisch orientierten Programmier-systemen wie MATLAB/Simulink entwickelt. Diese Phase kann durch die Model-in-the-Loop (MIL)-Simulation unterstützt werden. Dabei werden die Software-Modelle mit CarMaker im virtuellen Fahrzeug validiert.
- Alle Modelle von CarMaker sind vollständig in Simulink integriert, so dass der Anwender problemlos Modifikationen an den Modellen vornehmen kann, indem er z.B. bestimmte Komponenten der Modelle durch eigene Simulink-Blöcke ersetzt.



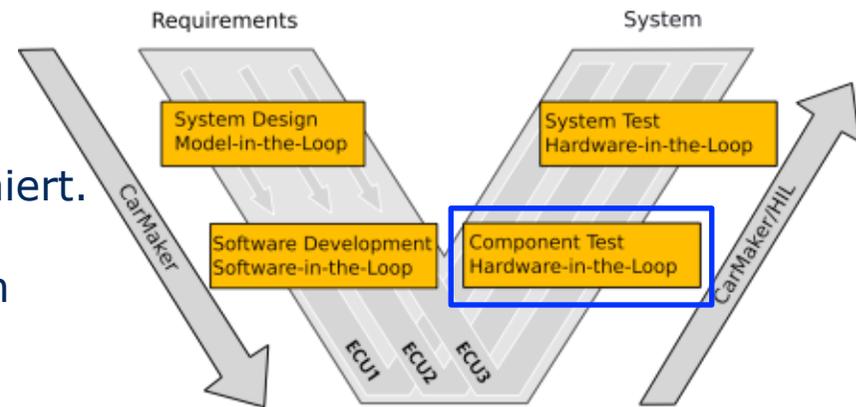
Software Entwicklung (Quelle www.ipg.de)

- Das in der MIL-Simulation getestete Software-Modell wird durch die Software des Reglers ersetzt und in die Simulationsumgebung von CarMaker eingebunden (Software-in-the-Loop SIL). Somit wird der spätere Seriencode in einer virtuellen Fahrzeugumgebung ausgeführt, um das Verhalten zu untersuchen und Fehler in der Implementierung aufzudecken. Die Besonderheit von CarMaker ist, dass auch die SIL-Tests auf einem Echtzeitsystem erfolgen können, um die Software unter zeitlich kritischen Randbedingung zu prüfen. Damit muss die Software nicht wie in vielen anderen Anwendungen für den Test extra angepasst werden.



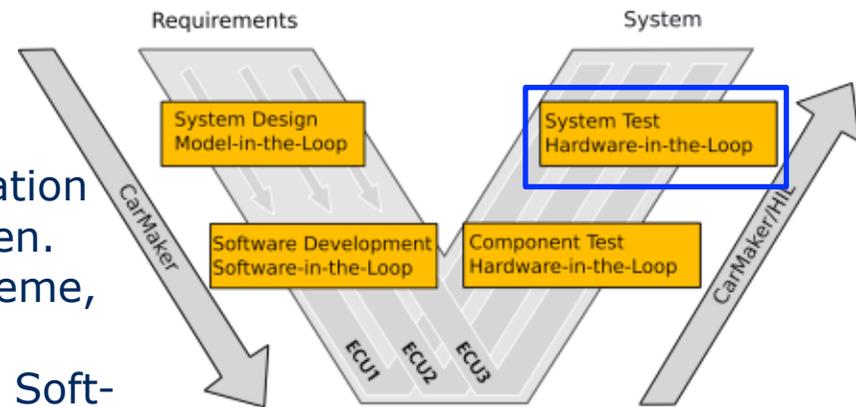
Component Test (Quelle www.ipg.de)

- Die Komponenten-Tests sollen sicherstellen, dass das ausführbare Programm im Zusammenspiel mit der Steuergeräte-Hardware und dem Betriebssystem funktioniert. Das reale Steuergerät wird hierzu an einen CarMaker/HIL-Prüfstand angebunden, der in Echtzeit das Fahrzeug simuliert und die Signale zur Ansteuerung des Steuergerätes generiert (Hardware-in-the-Loop).
- Die Bandbreite der Tests am HIL-Prüfstand reicht von Performance-Tests bis hin zu Sicherheitstest, bei denen das Verhalten des Fahrzeugs in Folge von elektrischen Fehlern geprüft wird. Für diese Tests bietet IPG zusätzlich den FailSafeTester an, mit dem elektrische Fehler am HIL-Prüfstand automatisch generiert werden können. Dank der Unterstützung von CCP (CAN Calibration Protocol) und XCP (Universal Measurement and Calibration Protocol) können mit CarMaker auch Steuergeräte-interne Messgrößen erfasst und analysiert werden.



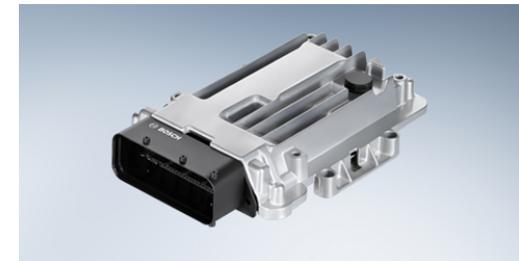
System Test (Quelle www.ipg.de)

- Der Automobilhersteller hat die Verantwortung für das Fahrzeug als Gesamtsystem. Er muss sicherstellen, dass die einzelnen Steuergeräte nach der Integration im Fahrzeug optimal miteinander interagieren. Um dies zu gewährleisten, müssen die Systeme, die häufig von unterschiedlichen Zulieferern stammen, im Verbund getestet werden. Die Soft- und Hardware der CarMaker/HIL-Systeme ist daher modular aufgebaut, so dass einzelne Steuergeräte flexibel zu- oder abgeschaltet werden können.
- Die Funktionalität des Gesamtverbundes kann damit in allen Fahrsituationen (z.B. Kurvenfahrten, Vollbremsung etc.) untersucht werden. Eine wichtige Rolle spielt bei den Verbundtests die Überwachung der Kommunikation zwischen den Steuergeräten (via CAN, FlexRay etc.). Neben dem Normalbetrieb muss auch hier das Verhalten im Fehlerfall geprüft werden. Je nach Ziel der Untersuchung kann der Prüfling neben den Steuergeräten auch mechanische Komponenten (z.B. Dämpfer, Lenksystem, Motor) enthalten. Die Anzahl der realen Komponenten, die in den Prüfstand integriert werden, kann je nach Anwendung stark variieren.



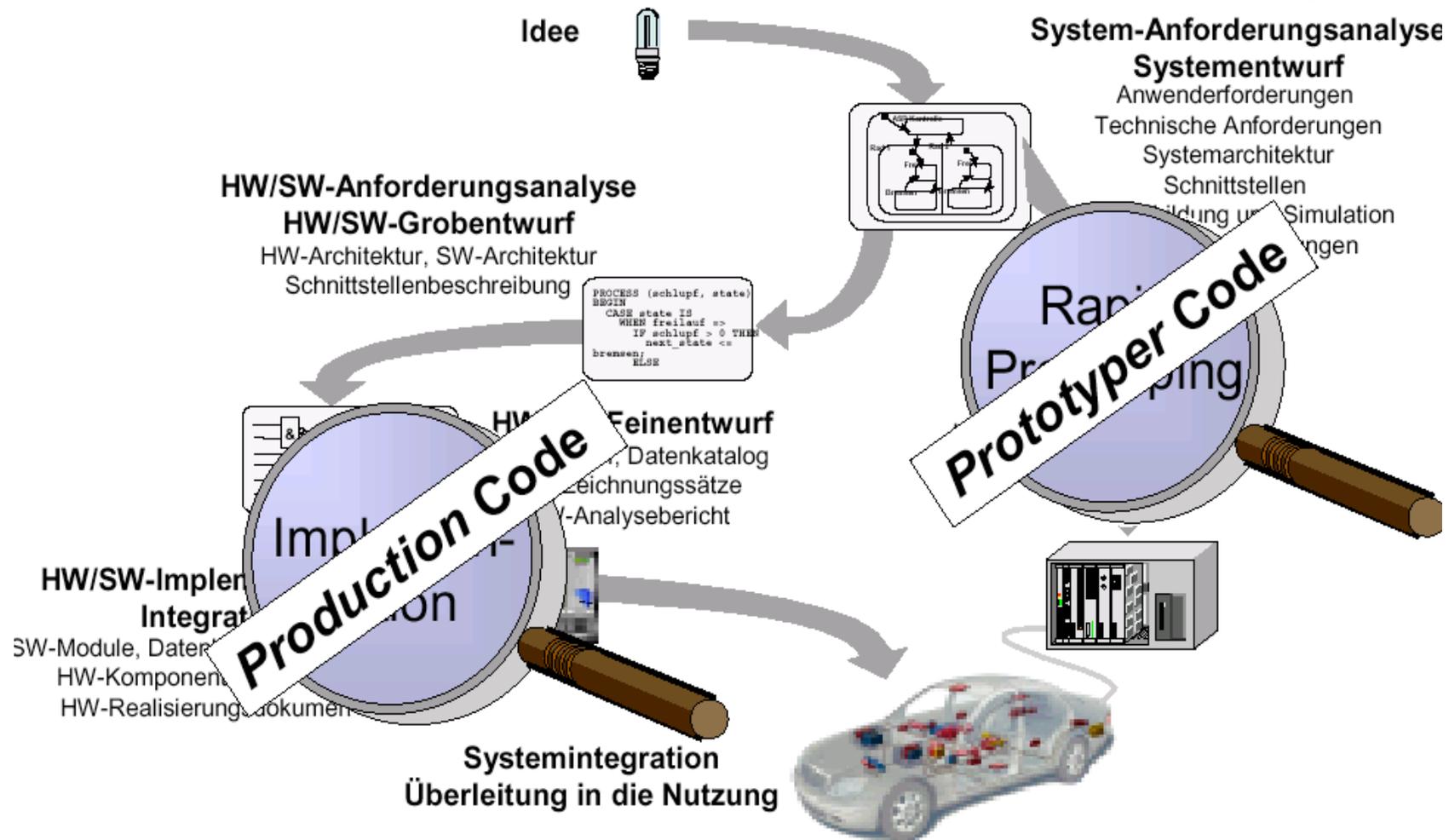
Begriffsdefinitionen

- MIL Model in the Loop, SIL Software in the Loop
 - Modell / SG-Software läuft auf simuliertem SG, das von simulierter Fahrzeugumgebung (rechnergenerierten Sensor- und Bussignalen) gespeist wird.
- HIL Hardware in the Loop
 - Reale SG-Hardware wird von simulierter Fahrzeugumgebung gespeist
- Prototyp
 - Simuliertes Steuergerät im Fahrzeug ("PC im Kofferraum")
- Prüfstand, Fahrversuch
 - Steuergerät im Fahrzeug unter Laborbedingungen bzw. auf der Strasse (Testgelände, öffentliches Strassennetz)

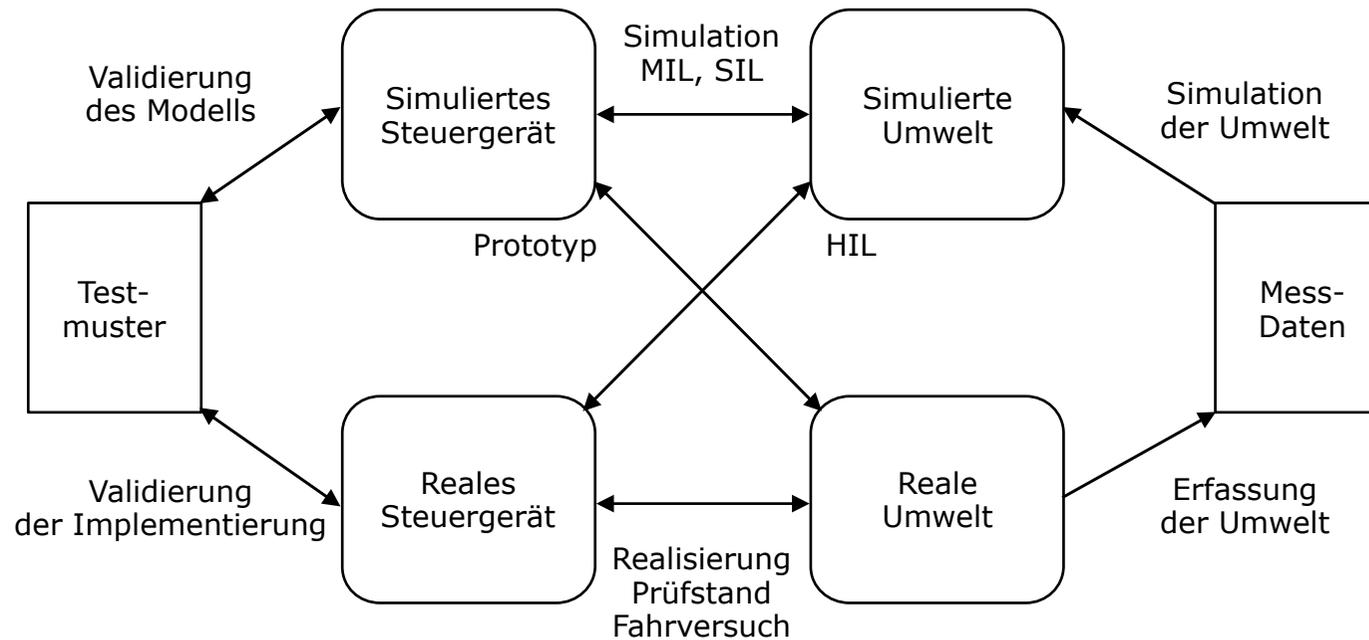


	Steuergerät	
Umgebung, Fahrzeug	simuliert	real
simuliert	MIL, SIL	HIL
real	Prototyp	Prüfstand, Fahrversuch

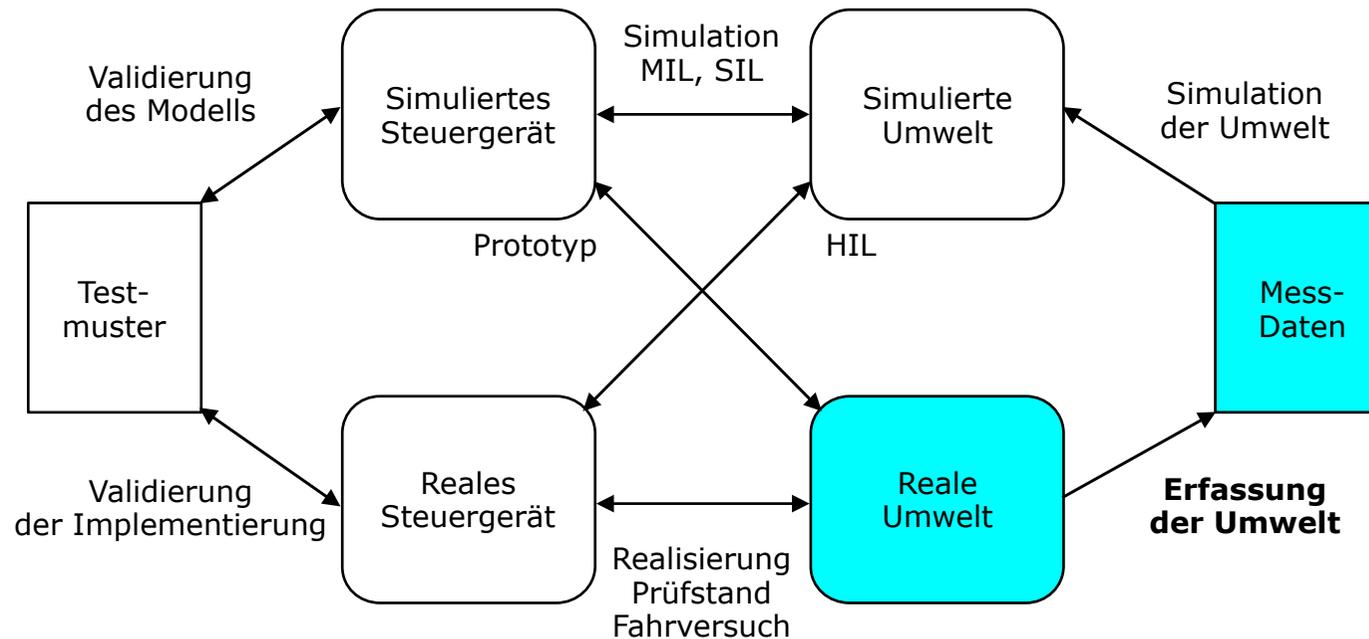
Prototyp und Produkt



Simulation, Rapid Prototyping und Test

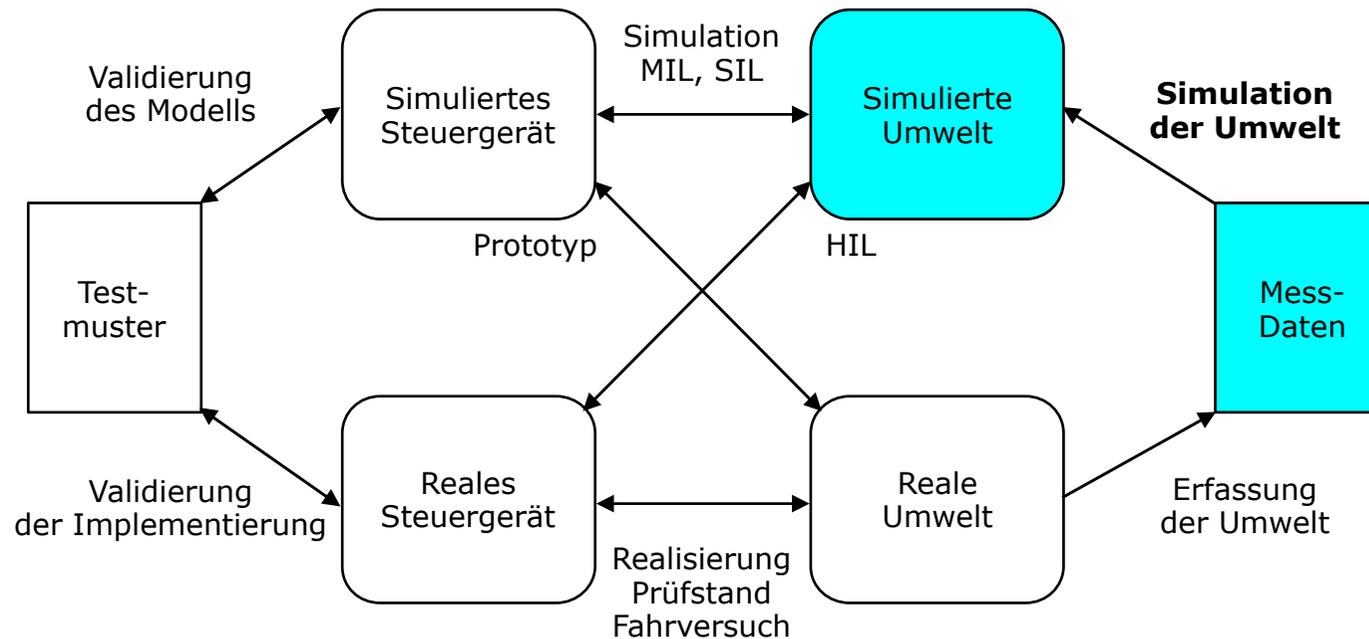


Simulation, Rapid Prototyping und Test



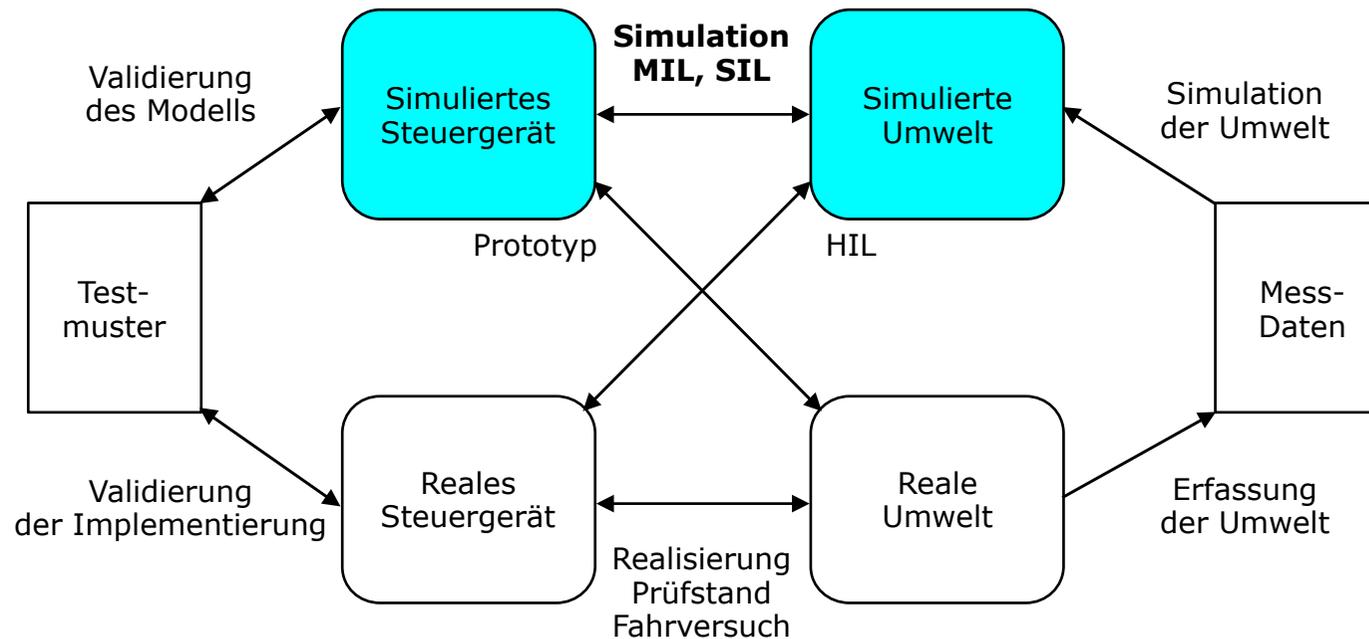
- Erfassung von Messdaten zur Simulation der Umwelt

Simulation, Rapid Prototyping und Test



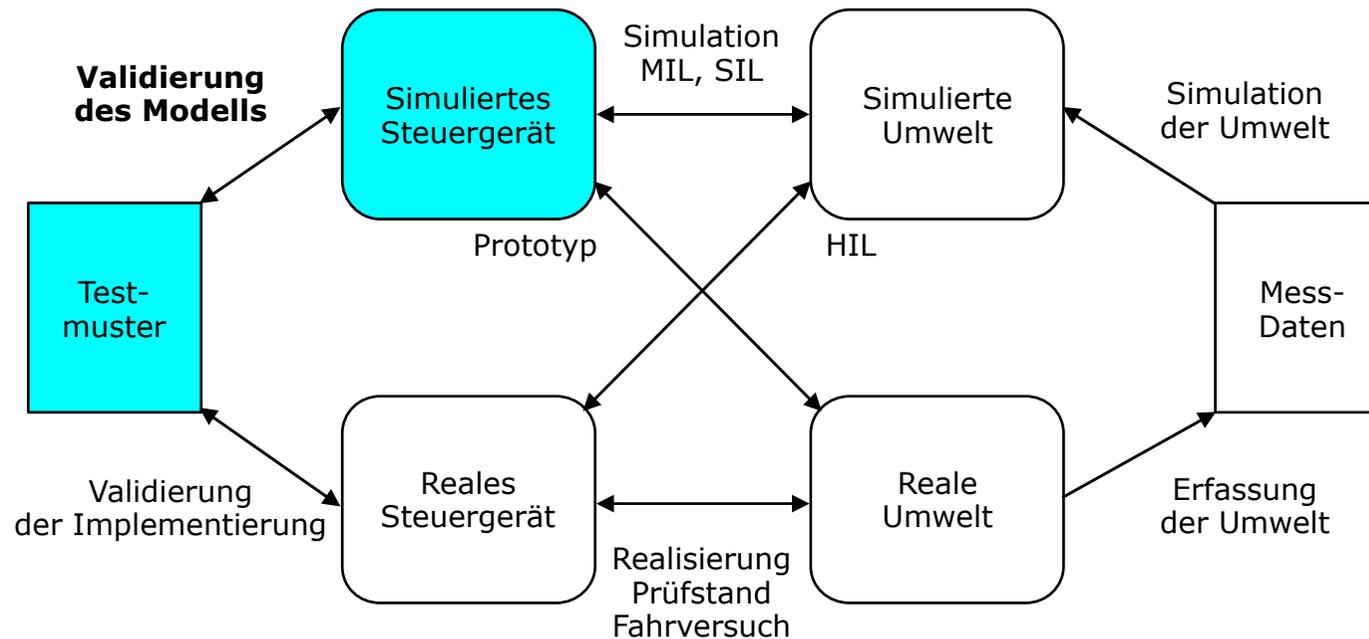
- Simulation der Umwelt

Simulation, Rapid Prototyping und Test



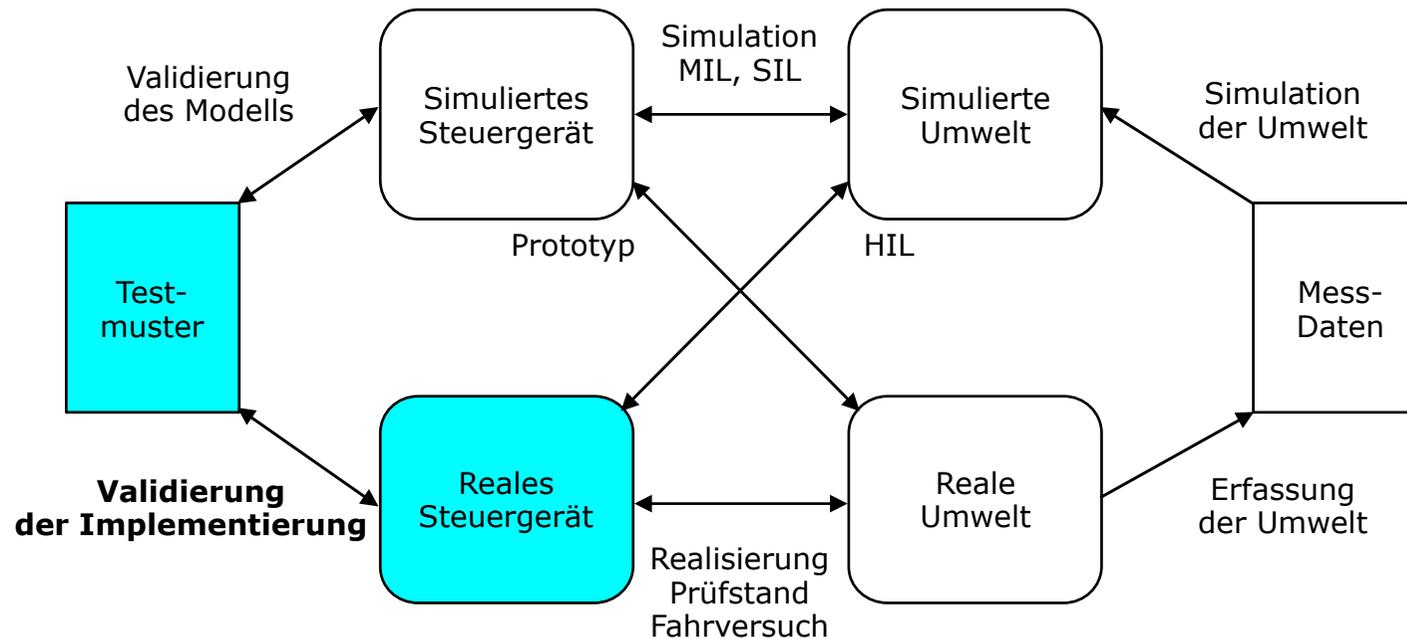
- Simulation von Steuergerät und Umwelt:
Model in the Loop (MIL), Software in the Loop (SIL)

Simulation, Rapid Prototyping und Test



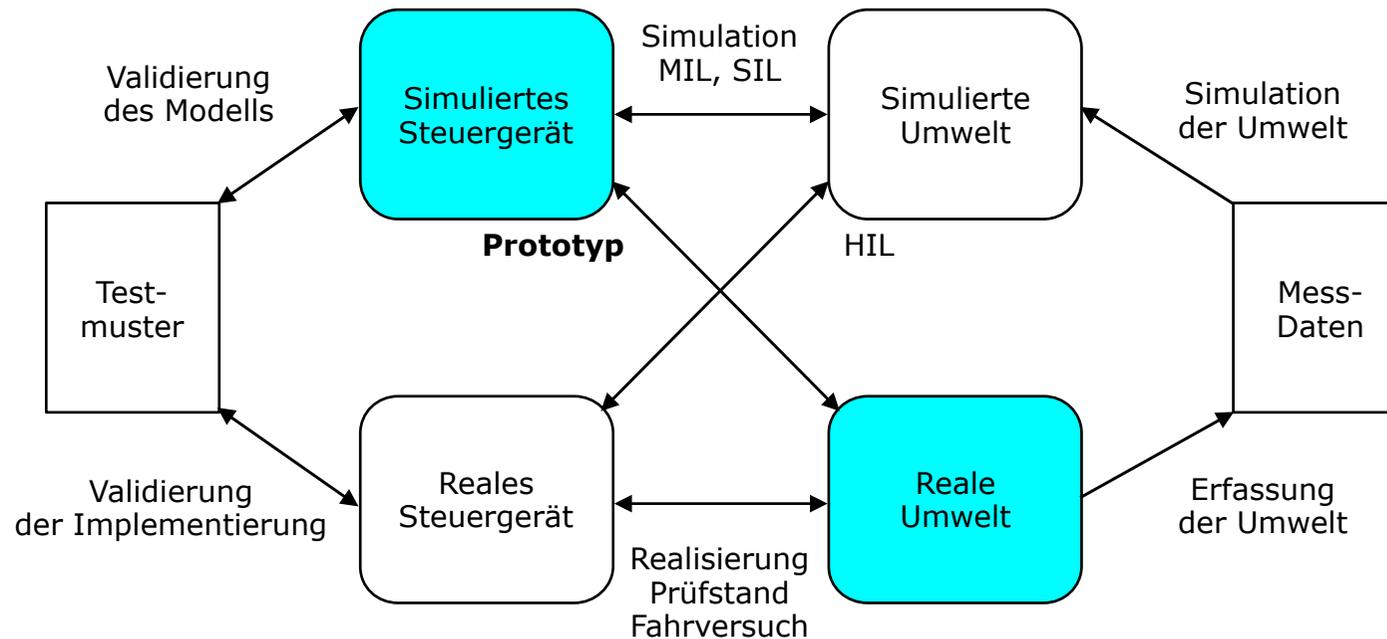
- Validierung des Modells: Test des Simulierten Steuergerätes

Simulation, Rapid Prototyping und Test



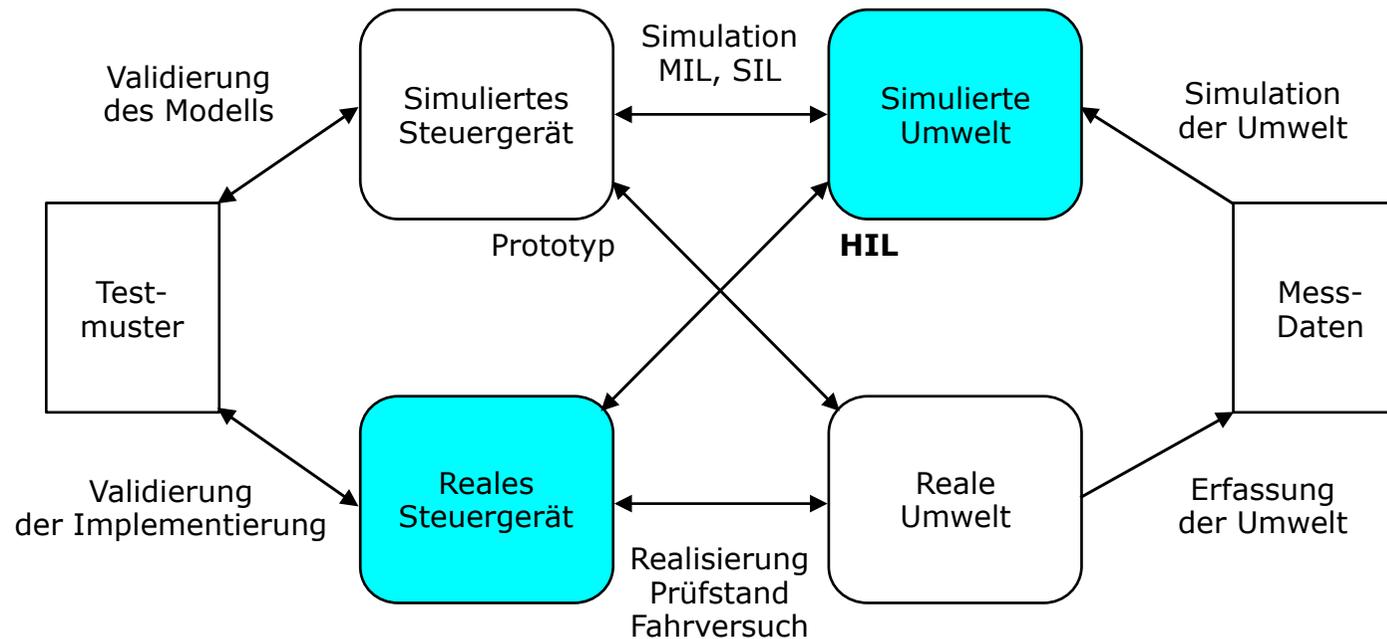
- Validierung der Implementierung: Test des Realen Steuergerätes
- Gleiche Testdaten wie bei Validierung des Modells

Simulation, Rapid Prototyping und Test



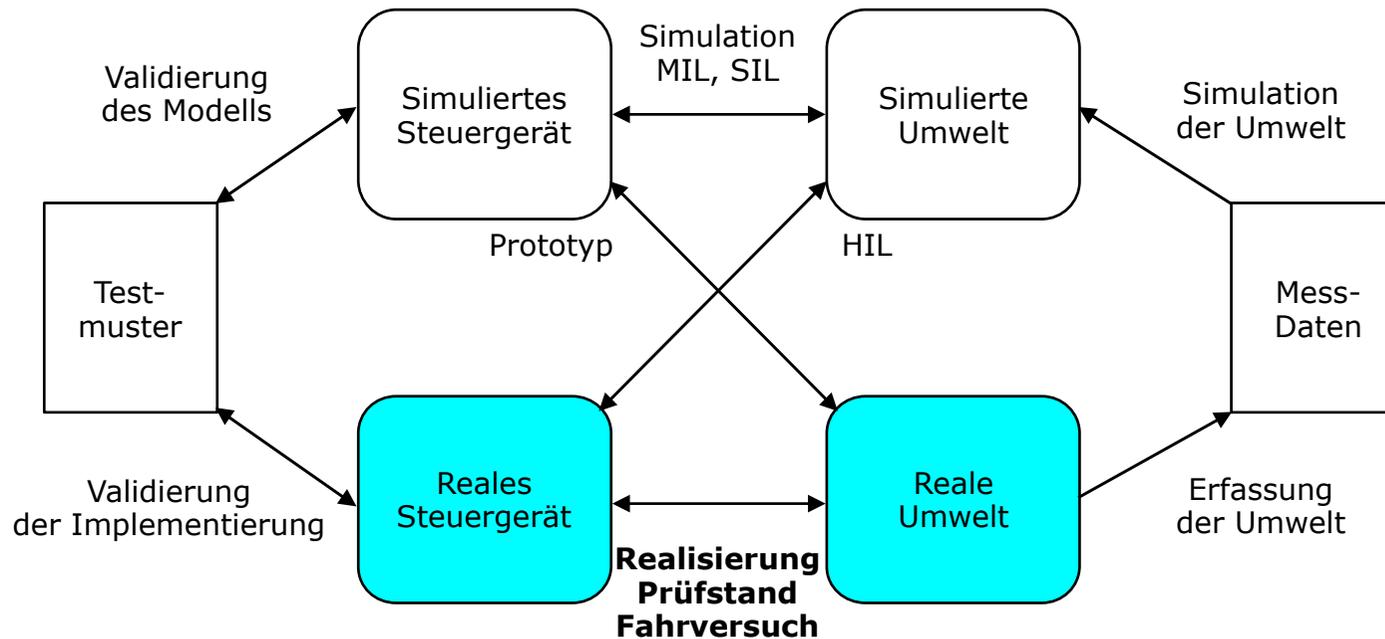
- Prototyp / Rapid Prototyping: Frühe Tests in realer Umgebung

Simulation, Rapid Prototyping und Test



- Umfangreiche Tests des Steuergerätes in simulierter Umgebung: Hardware in the Loop (HIL)

Simulation, Rapid Prototyping und Test



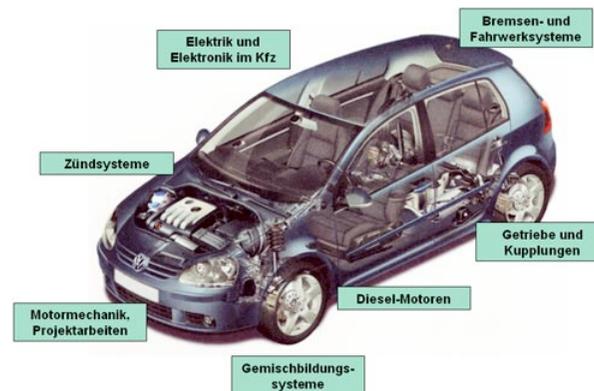
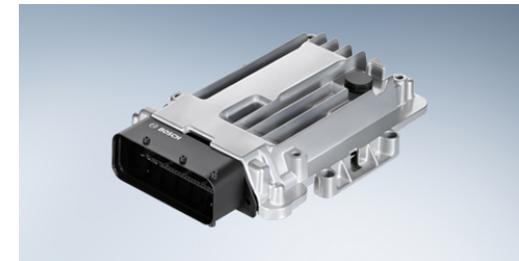
- Realisierung: Prüfstand und Fahrversuch

Testvarianten im Integrationsprozess

- MIL Model in the Loop
- SIL Software in the Loop
- PIL Prozessor in the Loop
- HIL Hardware in the Loop
 - K-HIL Komponente
 - S-HIL System
- VIL Vehicle in the Loop
- EFP Erweiterte Funktionsprüfung

Begriffsdefinitionen

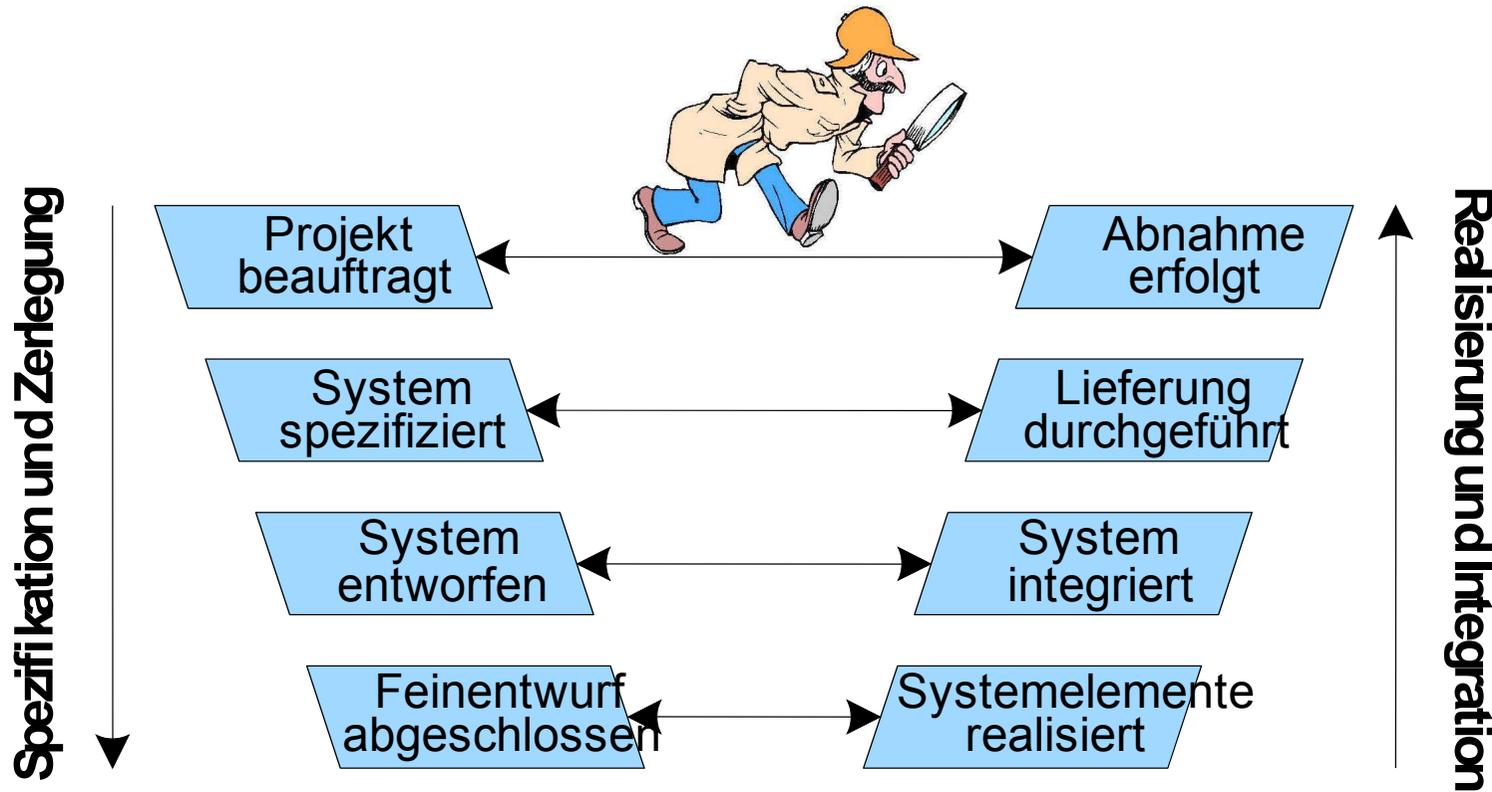
- MIL Model in the Loop, SIL Software in the Loop
 - Modell / SG-Software läuft auf simuliertem SG, das von simulierter Fahrzeugumgebung (rechnergenerierten Sensor- und Bussignalen) gespeist wird.
- HIL Hardware in the Loop
 - Reale SG-Hardware wird von simulierter Fahrzeugumgebung gespeist
- Prototyp
 - Simuliertes Steuergerät im Fahrzeug ("PC im Kofferraum")
- Prüfstand, Fahrversuch
 - Steuergerät im Fahrzeug unter Laborbedingungen bzw. auf der Strasse (Testgelände, öffentliches Strassennetz)



	Steuergerät	
Umgebung, Fahrzeug	simuliert	real
simuliert	MIL, SIL	PIL, HIL, VIL
real	Prototyp	Prüfstand, Fahrversuch

V-Modell XT (1)

Verifizierung und Validierung

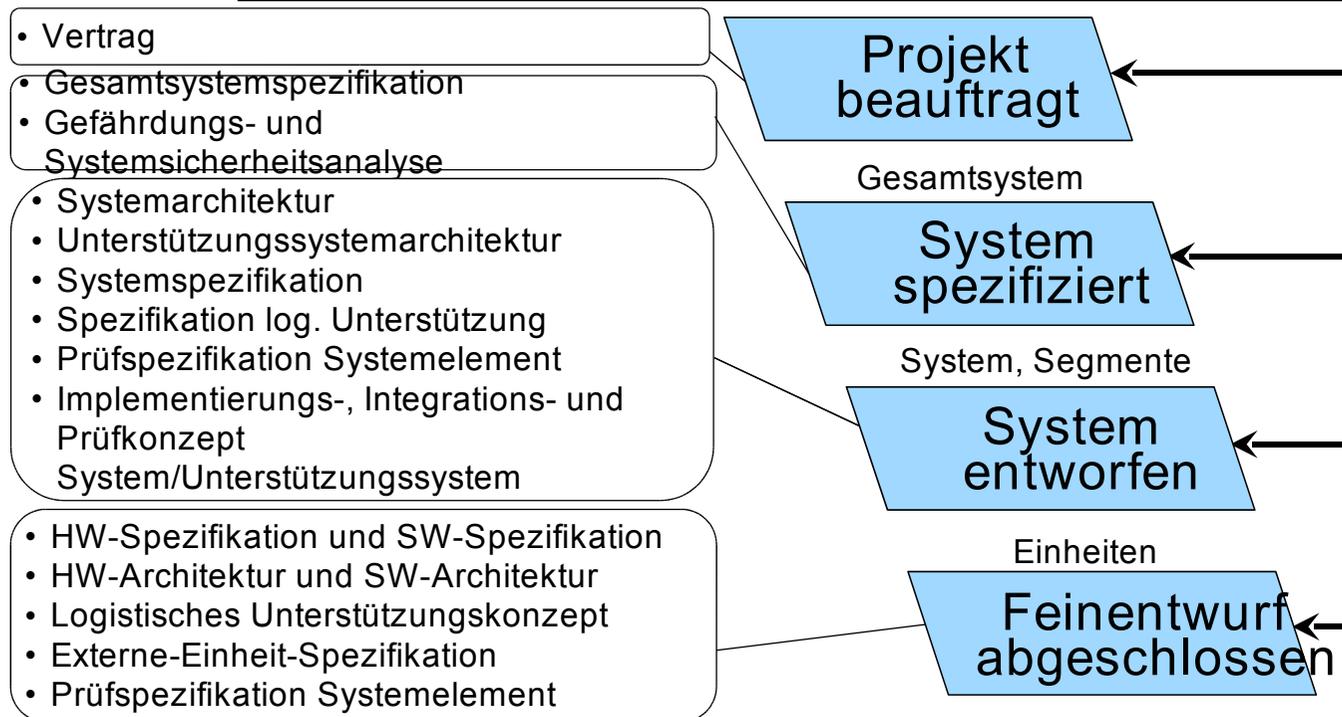


© Wolfgang Kranz: Systementwicklung Auftragnehmer

12

V-Modell XT (2)

Entscheidungspunkte - Produkte Systementwicklung

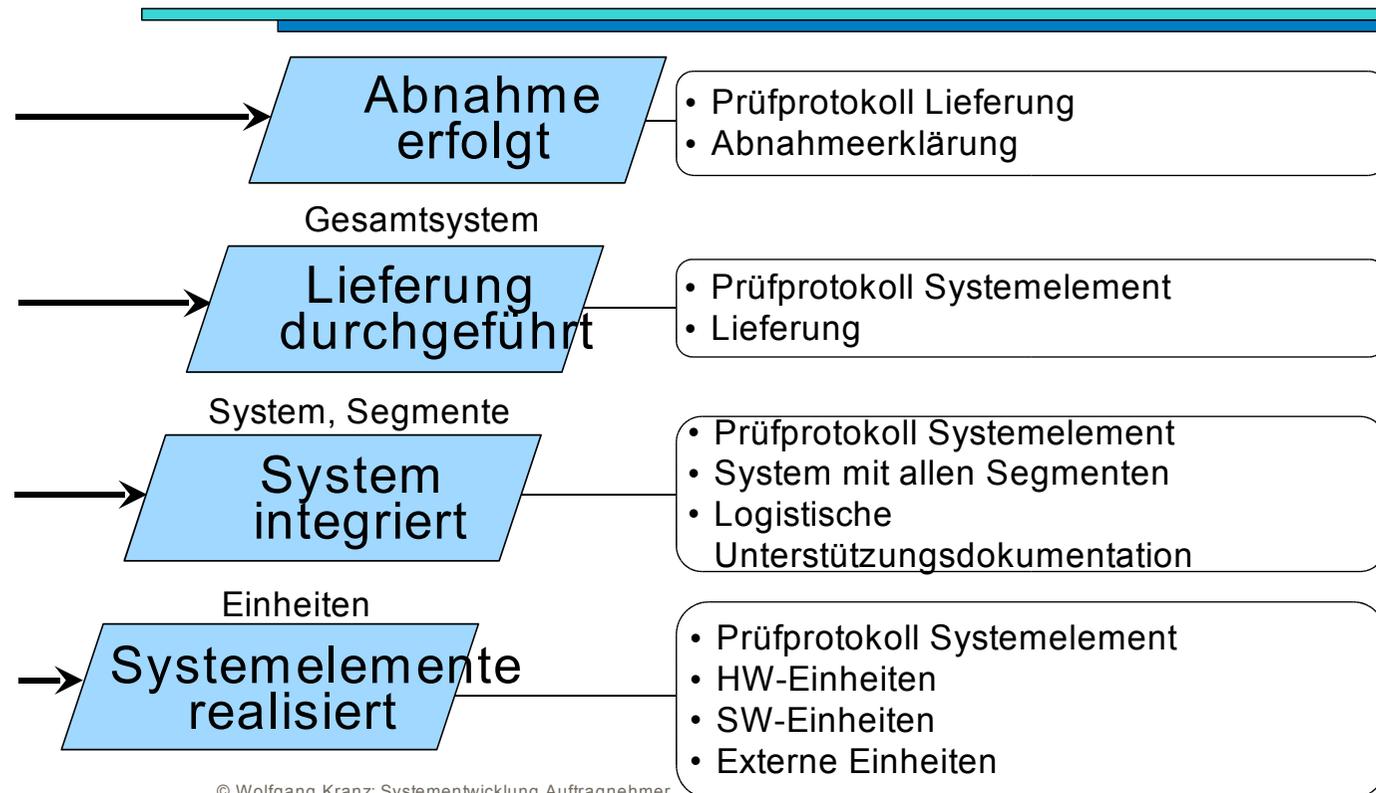


© Wolfgang Kranz: Systementwicklung Auftragnehmer

10

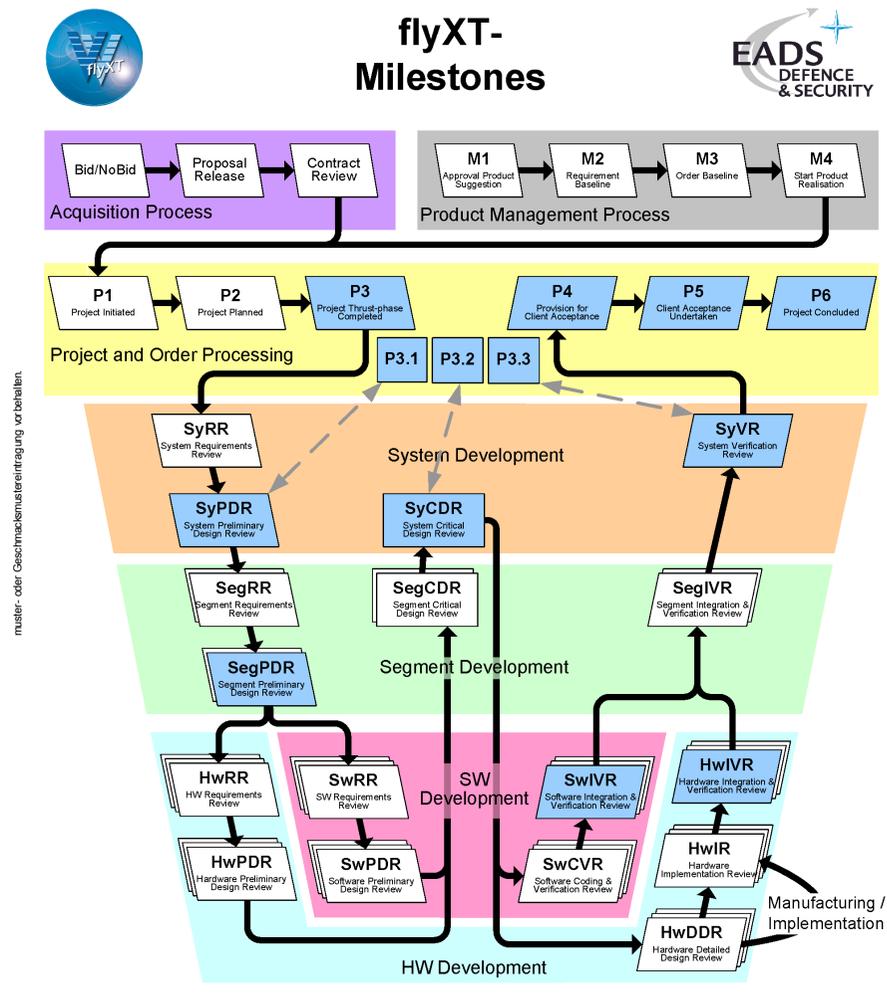
V-Modell XT (3)

Entscheidungspunkte - Produkte Systementwicklung

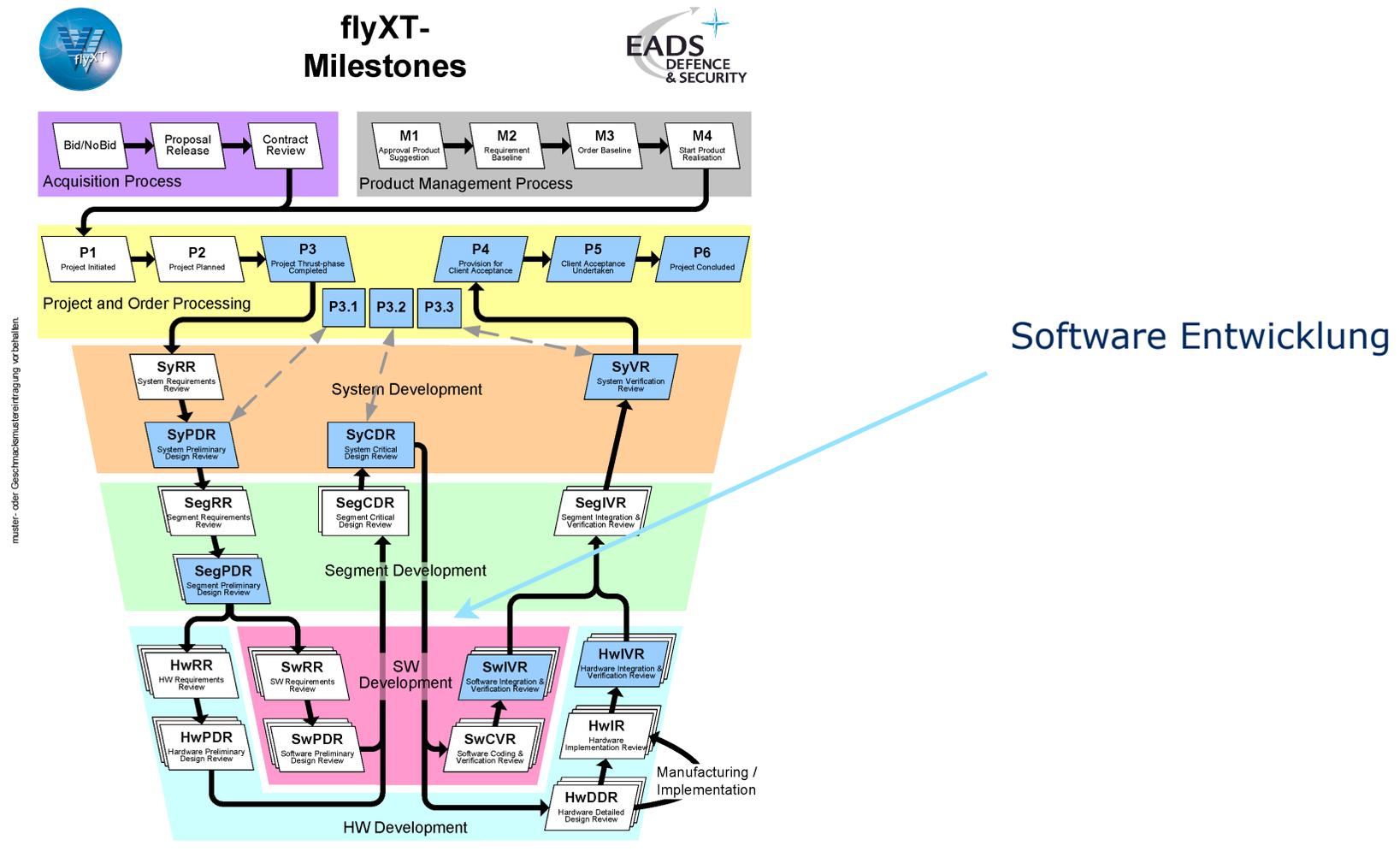


© Wolfgang Kranz: Systementwicklung Auftragnehmer

flyXT - EADS-Ausprägung des V-Modell XT



flyXT - EADS-Ausprägung des V-Modell XT





V-Modell (5/7)

Softwaretechnik
Inst. PM

Aktueller Stand: V-Modell®XT (seit 2005)

Bereits eingesetzt: Adressverwaltung des Bundestags, Inpol-neu, Bordradar Eurofighter, ...

- Produktzentrierter Ansatz („Integriertes Produktmodell“)
 - **Produkte** (= Ergebnisse oder Zwischenergebnisse eines Projekts)
 - stehen im Mittelpunkt (> 100 Produkte in Produktgruppen geordnet)
 - haben definierte Abhängigkeiten
 - **Aktivitäten**
 - dienen dazu, Produkte zu erzeugen oder zu bearbeiten
(90 Aktivitäten in 13 Aktivitätsgruppen, die entsprechenden Produktgruppen zugeordnet sind)
 - **Rollen**
 - beschreiben zusammengehörige Aufgaben, Verantwortlichkeit + benötigte Fähigkeiten
- Submodelle, Abstraktionsebenen und Erzeugnisstruktur i.w. wie bei V-Modell 97
(zusätzliches Submodell: Problem- und Änderungsmanagement)

Früher: Teil des Konfigurationsmanagements

Softwaretechnik, Prof. Ilka Philippow, TU Ilmenau

Lernziele

1. Einführung in die Softwaretechnik (Zitat aus Skript)
 - Einführung und Klärung von Grundbegriffen
 - den Unterschied von Softwareprodukten zu anderen Produkten verstehen und erklären können
 - den Softwarelebenszyklus kennen
 - Phasen, Aktivitäten, Produkte
 - Methoden und Konzepte
2. Vorgehensmodelle (Zitat aus Skript)
 - die prinzipiellen Phasen und Aktivitäten der Softwareentwicklung und ihre Produkte verstehen und erklären können
 - die Unterschiede, Vor- und Nachteile verschiedener Vorgehensmodelle kennen
 - die Schritte zur Vorgabe eines Prozessmodells kennen

Vorgehensmodell

Allgemeiner Vorgehensrahmen

- benennt und beschreibt allgemein die Art und Anordnung von Aktivitäten im Rahmen der SW-Entwicklung
- man unterscheidet
 - sequenzielle, streng phasenorientierte Modelle
 - nichtlineare evolutionäre Modelle
- wird in der Praxis für konkrete Projekte und Unternehmen näher spezifiziert

→ konkretes Prozessmodell festlegen

Prozessmodell

Konkrete Instanz eines Vorgehensmodells

- definiert die konkreten Aktivitäten, ihre Reihenfolge und ihre Produkte für die Durchführung eines Projektes
- Definition ist abhängig von
 - Projekttyp und
 - Unternehmenspolitik und -kompetenz
- die Aktivitäten müssen durch Methoden und Werkzeuge unterstützt werden

→ abhängig vom Vorgehensparadigma

Festlegung von Prozessmodellen

1. Definition der Aktivitäten (wer, was, wie, wann)



2. Auswahl von Methoden und Werkzeugen

→ erzeugen Produktmodelle

- strukturierte Methoden und Konzepte
- objektorientierte Methoden und Konzepte

Vorgehensmodelle im Software Engineering

- Dr. Marco Kuhrmann, TU München
- TU München - Fakultät für Informatik Lehrstuhl IV: Software & Systems Engineering (Prof. Manfred Broy)
- Vorlesung | Wintersemester 2010/2011 (2+1, 5 ETCS-Punkte)
- <http://www4.in.tum.de/lehre/vorlesungen/vgmse/ws1011/>
- Inhalt

Die Vorlesung vermittelt die grundlegenden Techniken und Methoden der Projektorganisation und des Projektmanagements für die Entwicklung großer Softwaresysteme.

Vorgehensmodelle im Software Engineering

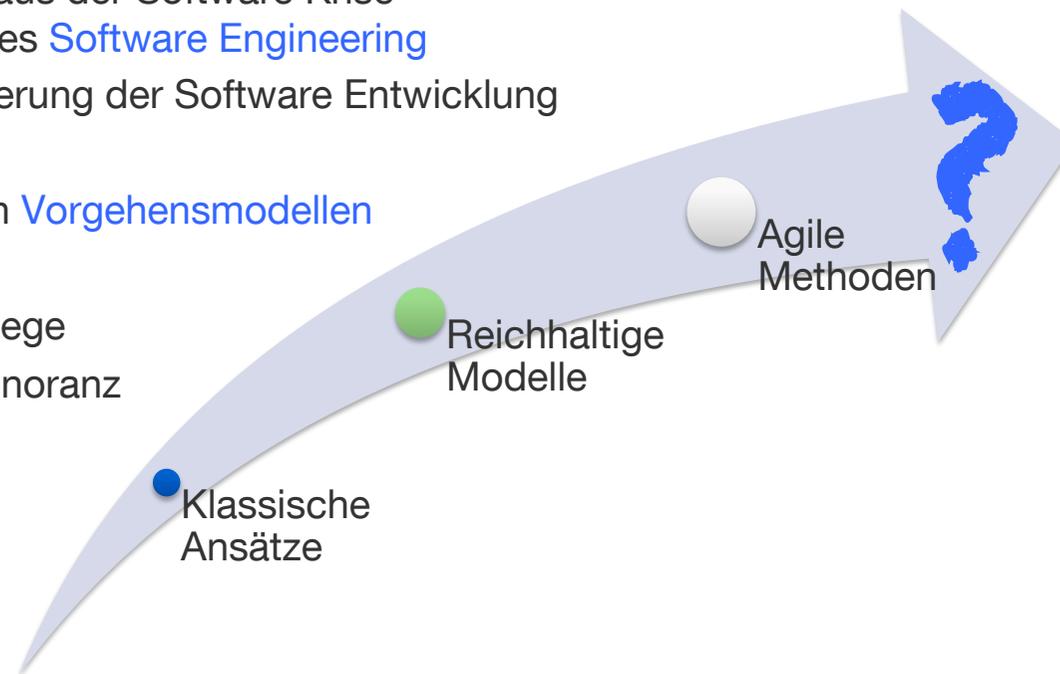
- Grundlagen Was ist ein Vorgehensmodell?
 - Einordnung von Vorgehensmodellen in Prozesslandschaften
- Übersicht Vorgehensmodelle
 - Klassische Ansätze
 - Agile Modelle/Methoden
 - Strukturierte Modelle
 - Weitere Modelle
 - Werkzeugunterstützung
- Lebenszyklus von Vorgehensmodellen Phasenübersicht (im Folgenden vertieft)
- Analyse
 - Analyse und Optimierung von Prozessen
 - Stakeholder und Rollen
 - Vorgänge/Abläufe
 - Artefakte/Produkte
 - Strukturierung von Prozessen

Vorgehensmodelle im Software Engineering

- Konstruktion und Anpassung
 - Konstruktionsoptionen
 - Vorgehensmetamodelle
 - Umsetzung und Bereitstellung
- Einführung
 - Einführungsstrategien
 - Planung und Maßnahmen
 - Schulungen
 - Etablieren von Feedbackschleifen
- Weiterentwicklung und Pflege
 - Prozessreife
 - Audits, Assessments und Zertifizierung
 - Planung von Prozessverbesserungen
 - Ausgewählte Modelle und Methoden

Inhalte und Ziele der Vorlesung (1)

- Vorgehensmodelle existieren seit den frühen 70'ern
 - Ziel: „Raus aus der Software Krise“
→ Geburt des **Software Engineering**
 - Systematisierung der Software Entwicklung
- Entwicklung von **Vorgehensmodellen**
 - Inflation
 - Glaubenskriege
 - Trend zur Ignoranz



Inhalte und Ziele der Vorlesung (2)

- Ziele
 - Organisations- und Projektprozesse verstehen
 - Vorgehensmodelle verstehen
 - Prozesse planen, abbilden, definieren und umsetzen
 - Handhabung von Werkzeugen und Infrastrukturen für Prozessanpassungen erlernen

- Praktischer Anwendungskontext
 - Prozessoptimierendes Projektmanagement
 - Projekt- und Teamorganisation
 - Effektivitätsfeststellung und Verbesserung
 - Prozessanalyse und Beratung

Inhalte und Ziele der Vorlesung (3)

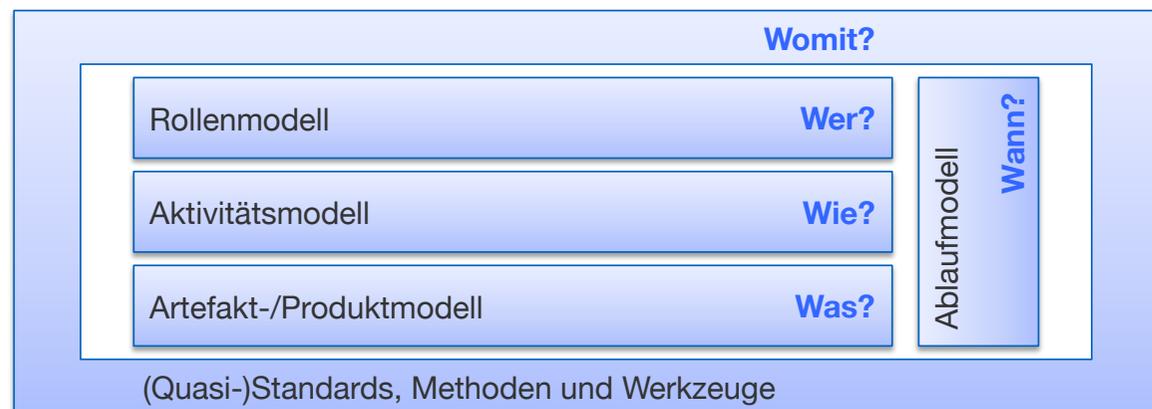
1. Grundlagen
→ *Begriffsklärung und Einordnung*
2. Übersicht Vorgehensmodelle
→ *Aufstellung/Bewertung existierender Ansätze*
3. Lebenszyklus von Vorgehensmodellen
→ *Überblick über die Phasen (Vertiefung im Anschluss)*
4. Analyse
→ *Analyse und Optimierung von Prozessen, Stakeholder, Modelle etc.*
5. Konstruktion und Anpassung
→ *Metamodellierung und Modellierung von Vorgehensmodellen*
6. Einführung
→ *Einführungsmaßnahmen, Planung, Schulung etc.*
7. Weiterentwicklung und Pflege
→ *Prozessreife, Planung, Übersicht Reifegradmodelle*

Was ist ein Vorgehensmodell?

Definition

Ein Vorgehensmodell beschreibt systematische, ingenieurmäßige und quantifizierbare Vorgehensweisen, um Aufgaben einer bestimmten Klasse wiederholbar zu lösen.

Submodelle



1. Definition der Aktivitäten (wer, was, wie, wann)



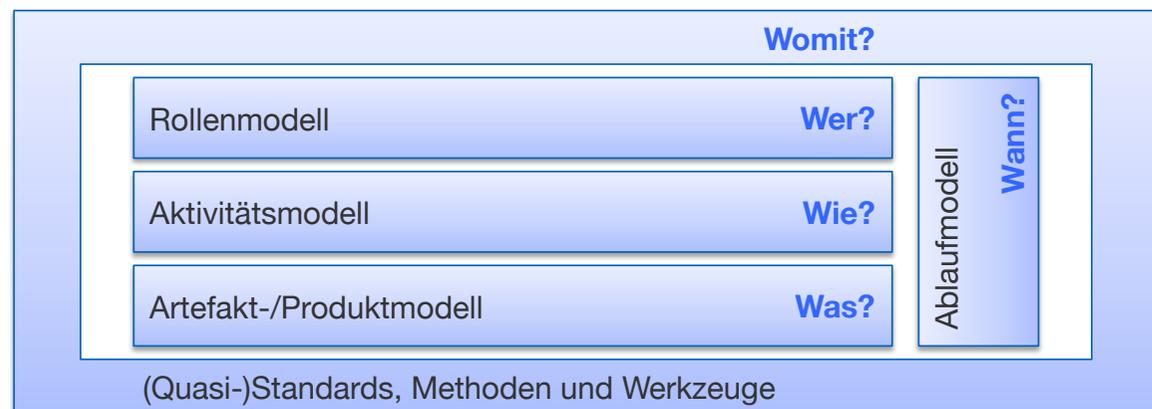
Technische Universität München

Was ist ein Vorgehensmodell?

Definition

Ein Vorgehensmodell beschreibt systematische, ingenieurmäßige und quantifizierbare Vorgehensweisen, um Aufgaben einer bestimmten Klasse wiederholbar zu lösen.

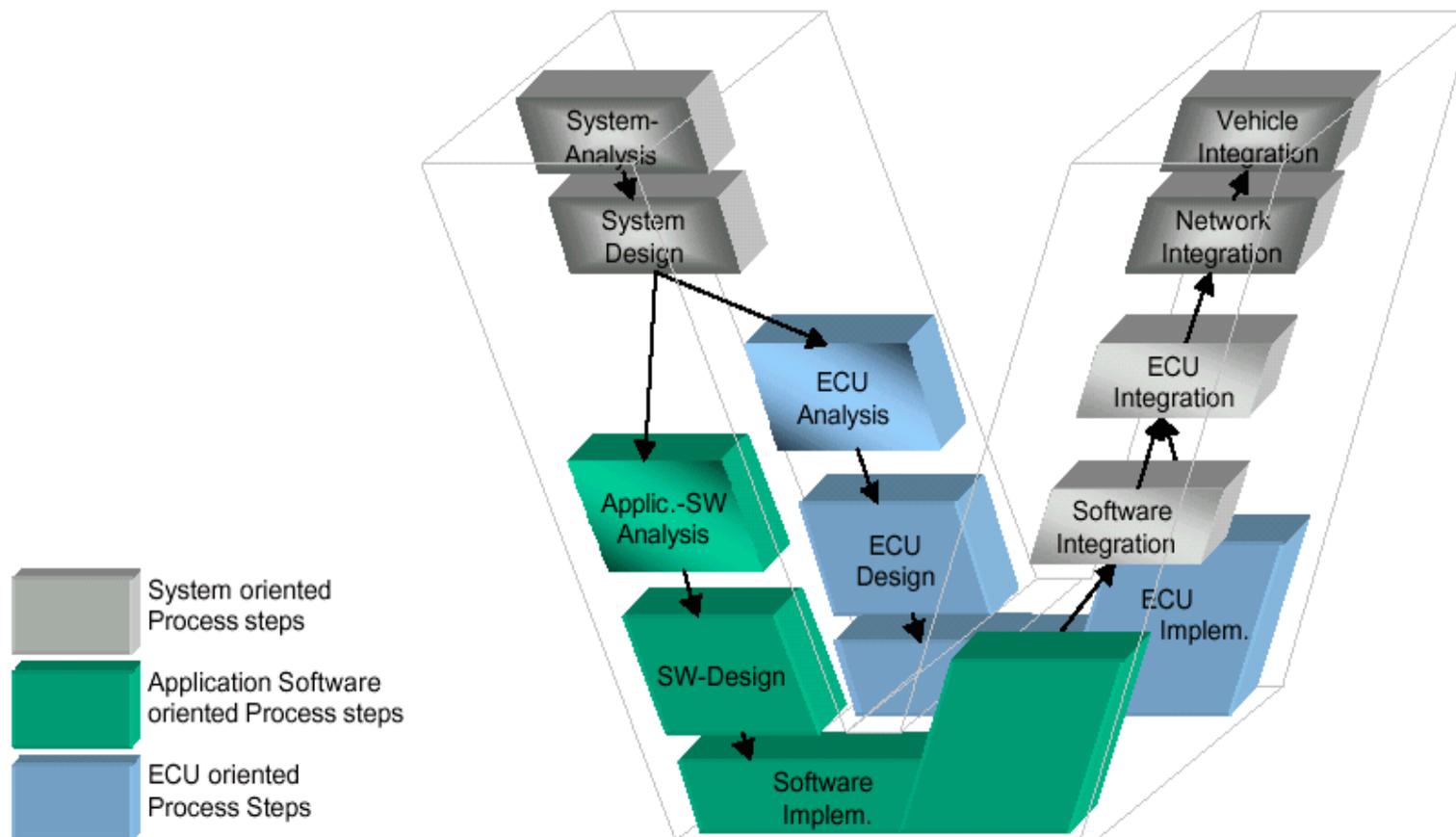
Submodelle



Sichten auf das Vorgehensmodell

- Wer?
Rollenorientierte Sicht:
Wer ist für welche Arbeitsergebnisse (Produkte, Work Products, Artefakte) verantwortlich?
- Was?
Produktorientierte Sicht:
Was sind die zu erarbeitenden Produkte?
- Wie?
Aktivitätenorientierte Sicht:
Wie werden die Produkte erarbeitet?
- Wann?
Phasenorientierte Sicht:
Wann werden welche Arbeitsschritte durchgeführt?
Meilensteinorientierte Sicht:
Wann werden welche Produkte fertiggestellt und geprüft?
- Womit?
Methoden- und werkzeugorientierte Sicht:
Womit (Methoden und Werkzeuge) werden die Produkte erarbeitet?

Vereinfachtes V-Modell



Sichten auf das Vorgehensmodell - Beispiel

- Wer?
Rollenorientierte Sicht:
Der SW-Architekt ist für die SW-Architektur verantwortlich
- Was?
Produktorientierte Sicht:
Die SW-Architektur beschreibt die Zerlegung in Komponenten, deren Schnittstellen und Wechselwirkungen
- Wie?
Aktivitätenorientierte Sicht:
Die SW-Architektur wird nach funktionalen Gesichtspunkten unter Berücksichtigung von Modularität und Kapselung entworfen
- Wann?
Phasenorientierte Sicht:
Die SW-Architektur wird in der Phase SW-Design entworfen.
Meilensteinorientierte Sicht:
Die SW-Architektur wird zum Meilenstein SW-Design Review fertiggestellt und geprüft



Sichten auf das Vorgehensmodell - Beispiel

- Womit?
Methoden- und werkzeugorientierte Sicht:
Die SW-Architektur wird entsprechend den firmeninternen Entwurfsrichtlinien mit unterstützenden Werkzeugen erstellt.

