

Rady řidičům?

ÚTIA-Škoda spolupráce

grant TAČR - EcoDrive

Původní záměr

- 1 Měření dat na řidiči? a automobilu.
- 2 Ohodnocení měřeného datového vektoru (potažmo klastru).
- 3 Klasifikace měřených dat a rady řidiči.
- 4 Rady podobně jako v Rokycanech.

Změna plánu 1

- 1 Řídit bude jen optimální řidič.
- 2 Tohoto řidiče chceme napodobovat.
- 3 → identifikace regulátoru.

Změna plánu 2 - definitivní?

- 1 Řídit se bude převážně pokud možno optimálně, ale nejen to
- 2 Řídit se bude na vymezeném okruhu (40 km) u Ml. Boleslavi
- 3 Cílem je sestavit algoritmy řízení na které se řidič bude moci přepnout a auto pojede samo!!!

- 1 Identifikace uzavřené smyčky (auto-řidič).
- 2 Řízení s FPD (plně pravděpodobnostní návrh).
- 3 Model směsi (zatím s jednou, později více komponentami).
- 4 Cíl řízení
 - 1 minimální spotřeba,
 - 2 se spodním omezením rychlosti (??).
- 5 Časem zavést
 - 1 komponenty s rovnoměrným šumem,
 - 2 klasifikaci pro výběr nejlepšího řidiče z učení.

Modelované

- spotřeba
- rychlost

Řídicí

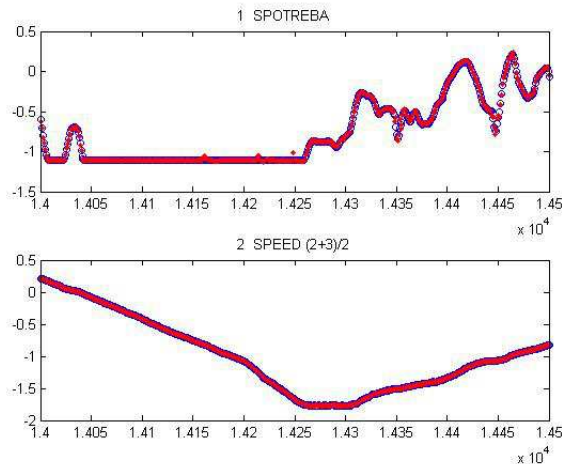
- plyn
- brzda
- rychlostní stupeň
- volant

Ostatní

- moment mot.
- otáčky mot.
- příčné zrych.
- stáčivá rych.
- road CAN?
- čas
- poloha x, y, z
- směr

Estimace modelu soustavy

maxOrd = 5; jeden krok predikce



Estimace modelu soustavy

pět kroků predikce

