

Elektronik- und Vernetzungsarchitektur mit gesteigerter Leistungsfähigkeit

Den neuen Auf üß zeichnet eine hohe Anzahl an unterschledlichsten elektrischen Funktionen aus. Die gewählte Elekrtonliarchinkterun interstützt sowohl eine kostenefficiende Basisausstatung als auch die umfangreichen Sonderausstattungen. Das verwendete Architekturkonzept ist eine evolutionäre Weiterentwicklung des mit den Fahrzeugen Audi A8 und Audi A3 erstmälig eingeführten zentralen Vernetzungskonzeptes. Die ständig steigende Anzahl der Funktionen ersteck sich mehr und mehr über alle Funktionsbereiche und Busdemänen. In der Vergangenehte konzentrierten sich die Funktionserweiterungen vorwiegend auf den Bereich der Karosserieelektronik und der Infolainmentsysteme. Im Fahrzeugreicht Audi Giz einigt sich zusätzlich die Kowendieklied dier stärkeren Vernetzung aller Funktionsbereiche.

1 Einleitung

Neue Komfortfunktionen, wie Keyless-Entry/Go, innovative Fahrwerkregelsysteme, Infotainmentkomponenten mit MOST-Vernetzung und der rasante Anstieg der Fahrerassistenzsysteme stellen neue Anforderungen an die Vernetzungsarchitektur, Bild 1, Darüber hinaus bietet der Audi O5 eine hohe Vielzahl an Ausstattungsvarianten mit einer sehr großen Funktionsspanne zwischen den Basisund den Topausstattungen. Diese funktionalen Anforderungen werden durch Anforderungen hinsichtlich Qualität, Testbarkeit, Diagnostizierbarkeit und Definition eines fahrzeugübergreifenden Elektronikbaukastens ergänzt. Die Realisierung dieser Eigenschaften bedingt eine Steigerung der Leistungsfähigkeit der Vernetzungsarchitektur. Aus diesem Grund gilt der Auswahl und Spezifikation der Bussysteme und ihrer Fähigkeiten ein besonderes Augenmerk.

Standardisierung ermöglicht fahrzeugübergreifenden Einsatz von Systemen

In der Vergangenheit bestand die typische Fahrzeugvernetzung aus einem oder mehreren Haupt-Bussystemen – in der Regel CAN – und den daran angeschlossenen Steuergeräten und Systemkomponenten. Diese Bussysteme wurden von den Vernetzungsabteilungen der OEMs betreut und im Rahmen der Freigabeuntersuchungen auf Einhaltung der Spezifikationen überprüft. Die lokalen Schnittstellen und Verbindungen innerhalb der Systemkomponenten sind dabei von den Systemlieferanten eigenständig entwickelt worden.

Durch die fortschreitende Integration und den gleichzeitigen strikten Einsatz des Baukastengedankens ergeben sich im Audi O5 besondere Anforderungen. Der fahrzeugübergreifende Einsatz von Haupt- und Subkomponenten erzwingt die Standardisierung der lokalen Schnittstellen. Dies ermöglicht zum Beispiel den Einsatz einer elektrischen Schiebedachsteuerung (Subkomponente) in mehreren Fahrzeugen. Die Hauptkomponente bleibt hierbei auch bei einer mechanischen Änderung des Schiebedaches unverändert. Zusätzlich können beide Komponenten unabhängig voneinander weiterentwickelt beziehungsweise er-

setzt werden.
Aufgrund dieser Vorteile kommen zukünftig in allen Aud-Fahrzeugbaureihen
nur noch standardisierte Schnittstellen
zum Einsatz. Die kommerziellen und
technischen Anforderungen (Basiskosten, Datenübertragungsrate, Kommunikationstechnik) bedingen den Einsatz
werschiedenen Bussysteme:

- LIN: 9,6 / 19,2 Kbit/s - CAN: 100 / 500 Kbit/s
- CAN: 100 / 500 Kb.
 MOST: 21 Mbit/s.

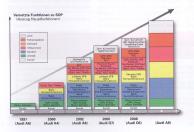


Bild 1: Entwicklung der Funktionsumfänge, aufgeteilt nach Fahrzeugdomänen Gemäß der Prämisse zur ausschließlichen Verwendung von Standards kommt im UN-Bussystem der LiN-Standard 2.0 zum Einsatz. Für die beiden anderen Kommunikationsbusse, CAN und MOST, existierten bereits entsprechende Standards und Lastenhefte, welche von den bisherigen Fahrzeugentwicklungen übernommen werden konuten.

2.1 Nachteile bei diskreter Verbindung von Steuergeräten

Durch die zunehmende Vernetzung ergeben sich funktionale Abhängigkeiten der Busdomänen. Unabhängig vom Betriebszustand (z.B. KL-15-Status) müssen zahlreiche Funktionen im Fahrzeug zur Verfügung stehen, Dies bedingt den Einsatz weckfähiger Systeme auch außerhalb der Komfortelektronik. So darf eine elektrische Lenksäulenverriegelung nur dann verriegeln, wenn sichergestellt ist, dass sich das Fahrzeug im Stillstand befindet. Dafür sind Informationen zur Fahrzeuggeschwindigkeit notwendig, welche vom ESP-Steuergerät ermittelt werden. Zur Realisierung stehen zwei Möglichkeiten zur Verfügung:

- eine diskrete Verbindung zwischen den beteiligten Steuerwerüten
- der Einsatz weckfähiger Bussysteme.
 Diskrete Schnittstellen sind aufwändig zu spezifizieren und zu diagnostizieren.
 Es müssen sowohl die Hardwareschnittstelle — Spannungspegel, Treiberleistungen, ESD oder EMV – als auch das Anwen-

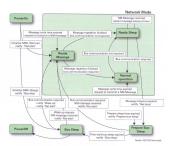


Bild 2: Zustandsdiagramm Netzwerkmanagement high (NM high)

derprotokoll, die Standard-Software und die Diagnose dieser Schnittstelle spezifiziert und über geeignete Absicherungsmaßnahmen und Tools überprüft werden. Da die Schnittstellen in der Regel Steuergerätespezifisch sind, ist eine Wiederverwendung für wergleichbare Anwendungen nicht sicherssetlich sicher Schnittstellen.

Der Einsatz von weckfähigen Bussystemen bietet hier Vorteile. Durch eine

OEM-dibergreifende Standardisierung können einheitliche Prüfspezifikatione erstellt werden. Ein standardisiertes Testen und Diagnostizieren der Steuergeräte ist somit zukunftssicher gewährleistet. Zum Entscheidungszeitpunkt existierten für alle relevanten Bussysteme bereitige, eignete Bustreiber. Die Voraussetzungen für den Einsatz eines weckfähigen Bussystems waren somit gegeben.

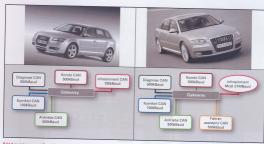


Bild 3: Im Infotainment-Bereich vereint der neue Audi Q5-Elemente des Audi A3 (CAN) und des A8 (MOST)

2.2 Netzwerkmanagement für CAN-Highspeed

An einem weekfilnigen (AN-Hight)equebusystem sind die Steurgeräte des Busystem sind die Steurgeräte des hat über die KI.30 veroorg. Zur Schenstellung eines Poutstellung eine Poutstellung eine Poutstellung eine Poutstellung eine Poutstellung eine Poutstellung eine Poutstellung eines Poutstellung

- Weckfähigkeit ohne diskrete Weckleitungen
- Konzentration auf notwendige Funktion (Koordination Wakeup/Power-
- Verwendung in sowohl interruptbasierten als auch pollingbasierten Steuergeräten
- Unterstützung des busübergreifenden Weckens
- Unterstützung von erweiterten Statusinformationen.

Zur Umsetzung der Weckfähigkeit müssen spezielle weckfähige CAN-Transceiver eingesetzt werden. Durch einen digstalen Ausgang können diese den Spannungsregler eines Steuergerätes aktivieren. Zur Sicherstellung der Kompatibilieren.

tät wurden mehrere CAN-Highspeed-Transceiver hinsichtlich Funktion und EMV-Stabilität qualifiziert.

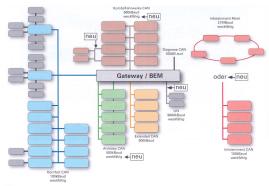
Des Weiteren ist ein einfacher und überschaubarer Software-Mechanismus notwendig. Dieser koordiniert das Aufwachen beim Empfang von CAN-Botschaften, die Aufrechterhaltung der Buskommunikation und das anschließend gleichzeitige Herunterfahren des Bussystems. Hierzu wurde das neue Netzwerkmanagement High (NM High) entwickelt. Dieses basiert auf einem wesentlich einfacheren Algorithmus als das aus dem Low-Speed-Bereich bekannte OSEK-Netzwerkmanagement. Neben den Funktionsvorteilen konnten dadurch erhebliche Ressourceneinsparungen beim Speicherbedarf der Standard-Software erzielt werden. Diese Software-Spezifikation wurde von Audi in Autosar eingebracht und darin standardisiert. Die Funktionsweise des NM High ist in Bild 2 dargestellt. Durch die Abbildung der NM-Zustände und der NM-Übergänge in den Datenbytes des NM High ist eine Analyse der einzelnen Steuergeräte während des Fahrzeugbetriebs sehr einfach möglich. Das komplette Verhalten bei Wakeup oder auch Sleep kann damit lückenlos analysieri werden.

3 Vernetzungsarchitektur: Revolution oder Evolution?

Mit dem in den Fahrzeugen Audi A8 und A3 eingeführten zentralen Architekturkonzept sehr eine Vernetzungsarchitektur zur Verfügung, welche bereits viele
Anforderungen erfüllt: swohl Aklassenfahrzeuge (Audi A3), als auch hochausgestattete C- und D-Massenfahrzeuge (Audi
A6 und A8) lassen sich mit sehr guter
Qualität und hoher Kosteneffizienz realisieren.

Im Audi A3 kommen ausschließlich Infotainmentsysteme auf Basis der CAN-Bustechnologie zum Einsatz, im Audi A8 kommunizieren die Infotainmentsysteme auf Basis der MOST-Technologie. Bild 3. Im Audi Q5 sollten beide Systematianten, CAN und MOST ermöglicht werden.

Des Weiteren musste das im Audi As bereits vorhandene Bussystem für die Fahrerassiteinzoysteme eingesetzt werden. Zusätzlich wurde ein Konzept zur kostengünstigen Darstellung eines Basisumfangs analog Audi Al notwendig. Die Abdeckung dieser Variantenvielfalt er fonderte die Entwicklung einer hochskalierbaren Architektur. Zu Beginn der Konzeptuntersuchungen standen zwei Architekturnasfütze zur Auswahl. Finne Architekturnasfütze zur Auswahl. Finne



Möglichkeit war die komplette Neuentwicklung der Fahrzeugarchitektur, alternativ eine Optimierung der vorhandenen, bewährten, zentralen Fahrzeugarchitektur. Die Konzeptuntersuchungen wurden durch zusätzliche Analysen ergänzt, wobei die Schwerpunkte auf den

- nachfolgenden Themen lagen: - Funktionsverbesserung
- Kostenoptimierung - Oualitätssteigerung.

3.1 Integration des Energiemanagements Die Integration des Energiemanagements stellte sich als eine wesentliche Optimierungsmöglichkeit heraus. Durch die Zusammenlegung von Gateway-Steuergerät und Energiemanagement wurde eine deutliche Kosteneinsparung realisiert. Neben den finanziellen Vorteilen können durch diese Integration deutliche Verbesserungen hinsichtlich Diagnose und Funktionsqualität erzielt werden. Durch die Verknüpfung der globalen Bus- und Steuergerätzustände im Gateway und der Stromverbrauchswerte des Energiemanagements entstand ein neues Konzept. Dies ermöglicht die zentrale Überwachung des Fahrzeugzustandes und liefert detaillierte Informationen zur Fehleranalyse.

3.2 Architekturauslegung über

haben.

Durch den Einsatz neuer Funktionen (zum Beispiel Fahrwerkregelsysteme) steigt der Kommunikationsbedarf einer Fahrzeugbaureihe innerhalb des Produktionszeitraums stetig an. Die besondere Herausforderung bei der Architekturauslegung besteht darin, die Funktionen und Steuergeräte so zu verteilen, dass die Kommunikationsbusse noch genügend Reserven für Funktionserweiterungen

Eine detaillierte Analyse der geplanten Fahrwerksregelsysteme ergab einen hohen Kommunikationsbedarf zwischen diesen Systemen. Ohne zusätzliche Maßnahmen wäre der Spielraum für zukünftige Funktionserweiterungen sehr stark eingeschränkt. Durch die Einführung eines CAN-Subbussystems konnten die Spezifikationsgrenzen der Busbelastung eingehalten werden. Durch die evolutionäre Weiterentwicklung der bestehenden zentralen Vernetzungsarchitektur ergibt sich eine skalierbare und effiziente Gesamtarchitektur, welche sowohl der Kosteneffektivität als auch der Funktionsvarianz Rechnung trägt, Bild 4.