**附件一**

**“基于模型的控制系统开发专项技术交流会”初步日程**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **时间** | **内容** | **授课专家** |
| **3月17日**8:00 ~ 9:00  | 签到 |
| **3月17日** | 上午 | 09:00 ~ 10:30 | 基于模型的环境中的控制器开发（MBSE）* 基于模型的控制器开发过程
 | **Shiva Sivashankar博士** |
| 10:30 ~ 10:45 | 休息 |
| 10:45 ~ 12:00 | * 控制器的可执行的规格说明书和基于测试的MIL
* 基于模型设计过程中的一些关键优势
 |
|  | 12:00 ~ 13:00 | 午餐 |
| 下午 | 13:00 ~ 14:15 | 控制算法开发的挑战（MBSE）* 需求驱动的控制工程和测试用例生成
* 控制算法开发中被控对象模型的实际用途
 |
| 14:15 ~ 14:30 | 休息 |
| 14:30 ~ 16:00 | * 采用高级控制技巧以满足闭环性能的挑战
 |
| 16:00 ~ 16:30 | 互动交流 |
| **3月18日** | 上午 | 09:00 ~ 10:15 | 嵌入式软件开发的挑战和最佳实践（MBSE）* 从控制器模型中获得很好的嵌入式代码
* 在成熟的遗留嵌入式代码和基于模型的新开发方法之间进行连接
 | **Shiva Sivashankar博士** |
| 10:15~ 10:30 | 休息 |
| 10:30 ~ 12:00 | 软件验证和确认的技术和技巧* 软件测试的不同等级
* 基于嵌入式软件测试的SIL和MIL
* 以覆盖率驱动测试可以提高软件质量
 |
|  | 12:00 ~ 13:00 | 午餐 |
| 下午 | 13:00 ~ 14:15 | 虚拟预标定技术和其价值* 虚拟预标定设置
* 预标定阶段被控对象模型的精确度
* 鲁棒性分析
 |
| 14:15 ~ 14:30 | 休息 |
| 14:30 ~ 16:00 | MIL、SIL和HIL测试应用的案例学习和现场演示（驾驶动力学、ECU和移动液压） |
| 16:00 ~ 16:30 | 互动和体验：演示基于模型的控制系统开发模型，为参会人员提供现场体验 |
| 16:30 ~ 17:00  | 培训总结，发结业证书 |  |