

Public Support - Support Request #3926

ADTF does not resolve OS environment variables

2018-08-30 22:14 - hidden

Status:	Closed	Product Issue Numbers: Affected Products: ADTF 3.3.3 Platform: Windows 10 64bit Topic: ADTF::Common FAQ Links:
Priority:	Normal	
Category:		
Customer:	ACADEMIC	
Department:	LINZ	
Requester's Priority:	Normal	
Support Level:	2nd Level	
Resolution:	Solved Issue	

Description

Supportanfrage

Ich glaube zwar das wäre eine Frage für das AADC-Forum, aber ich möchte die Frage nicht öffentlich stellen.

Nachdem Windows (10) doch mein absolut vorwiegendes Production-System ist und ADTF darauf schnell installiert war, habe ich wie bekannt in den letzten Tagen relativ Sinn-befreit ziemlich viel Zeit damit verbraten. (weil der Conf Ed so gar nicht wollte und ich mit Mario erst heute auf das Win-Prerequisites-Paket zu sprechen kam ("nur" 75.000 Files; Boost alleine > 200.000!))

Ich verstehe aber absolut nicht, was euch auf Windows treibt. Kann mir nicht vorstellen, dass das Tooling besser ist als auf Linux. Hat das (Windows 7) historische Gründe?

AARCH64 ja, weil Nvidia ARM geht, aber der Aufwand mit Windows?

Warum kein RTOS wie Wind River oder (das mittlerweile proprietäre) QNX?

Und die konkrete Frage:
Im AADC LiveVisualization-Projekt gibt es zwar ein default_system_WIN, aber ich sehe da Linux-typische \$(ADTF_DIR), oder missverstehe ich da was mit ADTF_DIR?

Lösung

die Plattformen werden vom Kundenforum definiert, ich lege mich mal weit aus dem Fenster und behaupte, dass die Ingenieure bei AUDI, VW, BMW, BOSCH, CONTI, etc mindestens zu 90% Windowsrechner haben und da auf diesen die Fahrerassistent Algorithmen für ADTF 2 und 3 geschrieben werden, gibt es eben auch diese Plattform.

Und vor allem, weil Vector Devices ausschließlich Support für Windows haben und das die meistverbreiteten Devices für CAN und FR zumindest bisher sind.

Ich denke du denkst von der falschen Seite...

ADTF 2 ist ein weit verbreitetes Produkt, seit Jahren im Fahrerassistentbereich.

ADTF 3 ist der erste nächste Schritt zur neuen Softwarearchitektur.

Der AADC ist ein Bonus, um Studenten in diese Thematik zu bringen.

Aber ADTF wird nicht exklusiv dafür entwickelt.

ADTF läuft auf Windows einwandfrei, zu den AADC Anpassungen fehlt mir jegliche Grundlage.

Vergleiche einfach die Core Lieferung und die spezielle Anpassung im AADC Image...

Und was deine zweite Frage betrifft:
Das wäre wirklich was fürs AADC Forum, wir kennen dieses Setup nicht, das müssen andere supporten.

Sollte deine Frage sein, dass die Environment Variablen im System Editor nicht so aussehen wie du sie erwartest:
Das sind keine OS Variablen, sondern ADTF Variablen, OS unabhängig.
Der [Macro Resolver](#) löst diese dann entsprechend auf, ADTF_DIR z.B. wird vom [Session Manager](#) bereitgestellt, sowie [weitere](#).

Natürlich kannst du auch ADTF Variablen auf [OS Variablen](#) (<os>) mappen.

History

#1 - 2018-08-30 22:18 - hidden

Die Prozentzeichen gingen leider verloren.
...oder missverstehe ich da was mit

%ADTF_DIR%

?

#2 - 2018-08-31 13:52 - hidden

- Project changed from Public Support to 25
- Status changed from New to In Progress
- Topic set to ADTF::Common

#3 - 2018-08-31 14:09 - hidden

- Status changed from In Progress to Customer Feedback Required

Hallo Günter,

die Plattformen werden vom Kundenforum definiert, ich lege mich mal weit aus dem Fenster und behaupte, dass die Ingenieure bei AUDI, VW, BMW, BOSCH, CONTI, etc mindestens zu 90% Windowsrechner haben und da auf diesen die Fahrerassistenz Algorithmen für ADTF 2 und 3 geschrieben werden, gibt es eben auch diese Plattform.

Und vor allem, weil Vector Devices ausschließlich Support für Windows haben und das die meistverbreiteten Devices für CAN und FR zumindest bisher sind.

Ich denke du denkst von der falschen Seite...

ADTF 2 ist ein weit verbreitetes Produkt, seit Jahren im Fahrerassistenzbereich.

ADTF 3 ist der erste nächste Schritt zur neuen Softwarearchitektur.

Der AADC ist ein Bonus, um Studenten in diese Thematik zu bringen.

Aber ADTF wird nicht exklusiv dafür entwickelt.

ADTF läuft auf Windows einwandfrei, zu den AADC Anpassungen fehlt mir jegliche Grundlage.

Vergleiche einfach die Core Lieferung und die spezielle Anpassung im AADC Image...

Und was deine zweite Frage betrifft:

Das wäre wirklich was fürs AADC Forum, wir kennen dieses Setup nicht, das müssen andere supporten.

Sollte deine Frage sein, dass die Environment Variablen im System Editor nicht so aussehen wie du sie erwartest:

Das sind keine OS Variablen, sondern ADTF Variablen, OS unabhängig.

Der [Macro Resolver](#) löst diese dann entsprechend auf, ADTF_DIR z.B. wird vom [Session Manager](#) bereitgestellt, sowie [weitere](#).

Natürlich kannst du auch ADTF Variablen auf [OS Variablen](#) (<os>) mappen.

#4 - 2018-09-03 08:00 - hidden

Danke wiederum für deine schnelle und geduldige Antwort!

...Environment Variablen im System Editor ... keine OS Variablen, sondern ADTF Variablen, OS unabhängig.

Ja, dachte ich mir, aber es gibt sooo viele Varianten. Z.B. das \$(var&meta_func_klammern) in Velocity. Genauer habe ich vergessen.

...mindestens zu 90% Windowsrechner haben ... ADTF 2 ist ein weit verbreitetes Produkt, seit Jahren im Fahrerassistenzbereich.

Habe den historischen Aspekt unterschätzt und kenne die Situation mit Vector / CAN,... nicht.

Dachte könnte mit dem Jetson TX2 und CAN experimentieren, aber da gibt's kaum Info und jeder kocht sein Süppchen. Aber läuft's nicht sehr Richtung Linux und schnellem Ethernet?!

Thx & IG

G.

#5 - 2018-09-03 08:27 - hidden

Hallo Guenter,

Ja, dachte ich mir, aber es gibt sooo viele Varianten. Z.B. das \$(var&meta_func_klammern) in Velocity.

Das müsstest du im Forum anbringen, das sind spezielle Anpassungen aus dem AADC kommend, hier kann ich dir nicht weiterhelfen.
Am besten wäre wohl eine Übersicht der Variablen aus dem AADC, das würde ich an deiner Stelle fordern.
Ob es so was bereits gibt, kann ich dir leider nicht sagen.

Dachte könnte mit dem Jetson TX2 und CAN experimentieren, aber da gibt's kaum Info und jeder kocht sein Süppchen.

Bisher gibt es nur eine BETA Lieferung für ARM, wir schrauben derzeit an der Release Variante.
Diese könnte man auch von der Device TB erstellen, dort gibt es eine Socket CAN Implementierung, das müsste dann eigentlich gehen.

Aber läuft's nicht sehr Richtung Linux und schnellem Ethernet?!

Hm, Linux per default denke ich nicht, dafür ist das Thema Open Source bei den OEMs noch zu sehr Grauzone und Windows kann halt wirklich jeder bedienen...

Es wird wohl mehr und mehr Richtung Cloud und Docker gehen, was dann dahinter läuft, ist eigentlich egal.

ADTF 3 wird speziell Richtung verteiltes System laufen, d.h. dir ist dann eigentlich wo und v.a. auf was was läuft, du bedienst eigentlich mehr den Algorithmus als das System an sich.

Damit kannst du passend zu den Uses die richtige Plattform jeweils wählen, was so oder so immer der Fall sein sollte (Bsp. Wenn es Richtung Echtzeitanforderung geht, ist natürlich Windows raus).

Was die Bussysteme betrifft, den CAN wird im Fahrzeug nie entfallen, zumindest als Backup Zugriff.

Ethernet / SOME/IP ist im Kommen, das wird die nächste große Vernetzung.

Ob es aber Flexray / CAN-FD komplett ablösen wird, kann man nicht sagen.

Für viele Steuergeräte und Use Cases ist das wohl sicherlich auch zu viel.

LIN und MOST sind imho raus.

#6 - 2018-09-10 15:26 - hidden

- *Project changed from 25 to Public Support*

- *Subject changed from Warum ADTF auf Windows? \$LinuxEnvVars in AADC default_system_WIN? to ADTF does not resolve OS environment variables*

- *Description updated*

- *Status changed from Customer Feedback Required to To Be Closed*

- *Private changed from Yes to No*

- *Resolution set to Solved Issue*

Ich denke hier ist alles geklärt, kam auch kein weiteres Feedback, kann daher geschlossen werden

#7 - 2018-09-10 15:26 - hidden

- *Status changed from To Be Closed to Closed*