

# Release 5.2 の新機能

## AutomationDesk 1.4 によるリアルタイムテスト

AutomationDesk は、高いタイミング精度が求められる HIL (Hardware-in-the-Loop) シミュレーションを実現するために、Python スクリプトの形式で新しいソリューションを提供します。このスクリプトは HIL システムのプロセッサ上で、リアルタイムでモデルと同期をとって実行されるため、テスト動作をリアルタイムでも実行できるようになります。

## 大規模な LIN 設定も操作が容易に

新しい RTI LIN MultiMessage Blockset は、1 個の Simulink® ブロックから標準フレームおよび診断フレームを設定するために使用します。これによりモデルサイズが削減され、またコード生成およびビルドのプロセスにかかる時間が短縮されます。このブロックセットは RCP (ラビッドコントロールプロトタイピング) と HIL (Hardware-in-the-Loop) シミュレーションの両方に使用でき、LIN 1.3 および LIN 2.0 規格をサポートします。

## ControlDesk 3.0 に CAN Navigator が付属

ControlDesk 3.0 に統合された CAN Navigator は、シミュレーションモデルでの CAN バス通信のビジュアル表

示を行うことで、実装と試験ソフトウェアの間のギャップを埋める働きをします。したがってユーザは、改良されたビジュアル表示と、メッセージおよび信号への高速化されたアクセスの両方を享受することができます。

## CCP 経由のバイパス処理

RTI Bypass Blockset 2.2 には、バイパス処理による機能プロトタイピング用の新機能があり、電子制御ユニット (ECU) にすでに実装されている CAN Calibration Protocol (CCP) を使用できます。このバイパスブロックでは、ECU コードの編集は最低限で済み、場合によってはまったく変更する必要がありません。

## TargetLink 2.2 での AUTOSAR サポート

TargetLink 2.2 は、AUTOSAR ECU のモデルベースの設計をサポートすることによって、動作モデルから AUTOSAR ソフトウェアコンポーネントへの移行を実現します。さらに、新バージョンでは、クリックするだけでモデルブロックと関連コードパターンの間をどちらの方向にも移動できます。これによりコードとモデルのレビューが著しく容易になりました。

➤ dSPACE Release 5.2 から DVD にて配布

➤ 新しい製品バージョン

➤ 拡張機能と適用分野

詳しくは、  
[www.dspace.com/goto?releases](http://www.dspace.com/goto?releases)  
をご覧ください。

# 2006 年夏のテレビ中継

北半球の dSPACE のお客様と社員にとって、現在 (執筆当時)、季節はめぐって冬のさなかにあります。そんな中で、すばらしい天候に恵まれた 2006 年の夏を振り返ることは楽しいことかもしれません。エキサイティングな FIFA

「これほど大きな企業に成長できるとは考えてもみませんでした。今日当社がお客様に出荷しているほど多くの需要があるとは予想できませんでした。現在の状況は満足できるものですが、この発展を継続していくためには努力を重ねていくことが大切です」

Dr. Herbert Hanselmann,  
dSPACE 創業者、社長

ワールドカップだけではなく、dSPACE をリポートしたテレビ中継がありました。ドイツ最大手のテレビ局、ZDF は、dSPACE のパーダーボルンにある本社ビルからの映像を生放送で中継しました。司会者の Ralph Goldmann 氏の

突っ込んだインタビューにより、視聴者は、dSPACE の興味深い舞台裏を垣間見ることができました。番組にはレポートとインタビューが含まれており、中規模の会社であった dSPACE が、グローバル化の時代にどうやって車載ソフトウェアの「世界チャンピオン」になったかが紹介されました。



レポートの全文は、  
[www.dspace.com/goto?ZDF\\_e](http://www.dspace.com/goto?ZDF_e)  
をご覧ください。