

# AutomationDesk の リモート制御

リモート制御による  
テストの実行

テスト自動化およびテスト管理ツールである AutomationDesk のバージョン 1.3 には、リモート制御のための COM インターフェイスが備わっています。この新しいインターフェイスは、バッチプロセスのプログラミングといった作業で使用したり、ユーザが独自の GUI やダイアログを設計するのに使用したりできます。もう 1 つの技術革新は AutomationDesk - Automation Server です。これは、テストを実行するための、AutomationDesk のフルバージョンに代わるコスト削減型サーバです。

COM/DCOM インター  
フェイス経由のアクセス

AutomationDesk-  
Automation Server

新しい COM インターフェイス

AutomationDesk 1.3 には、AutomationDesk の選択された機能をリモート制御および自動化するための COM ベースのアプリケーションプログラミングインターフェイス (API) が備わっています。一般的な用途のいくつかを次に示します。

- バッチプロセスのプログラミング (Python、Visual Basic、C++ などを使用)
- インタラクティブ GUI の設計 (例：テスト実行目的)
- AutomationDesk へのその他のツールの接続

COM インターフェイスは言語に依存しないインターフェイスで、これを使用すると、AutomationDesk の Project Manager で使用可能なほとんどすべての関数を呼び出すことができます。たとえば、以下のことを実行できます。

- AutomationDesk のプロジェクトのロードおよび保存

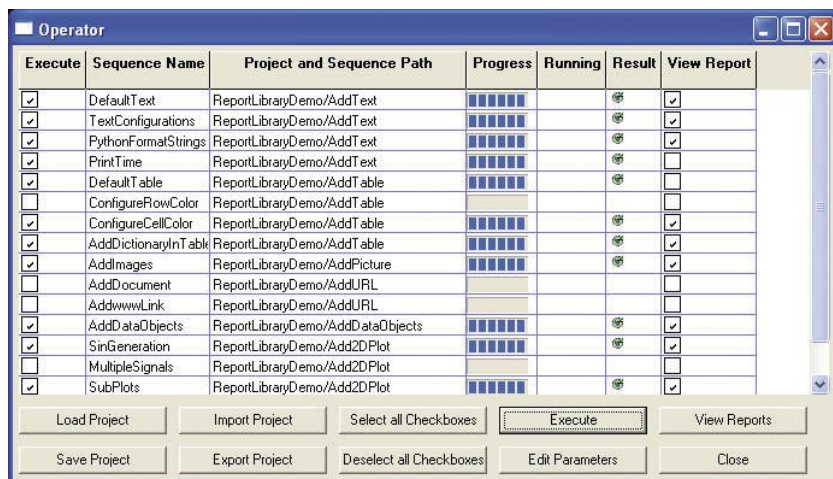
- AutomationDesk のプロジェクトのエクスポートおよびインポート
- プロジェクトツリーの作成
- Int、Float、および String 型のデータオブジェクトのパラメータ設定
- プロジェクト、フォルダ、およびテストシーケンスの実行
- 現在の実行ステータスの表示
- テスト結果の表示 (合格、失敗、未定義)
- テストレポートの生成

COM API 経由でカスタムライブラリのテストシーケンスを例示することもできます。ただし、テストシーケンスを COM API 経由で編集することはできません。

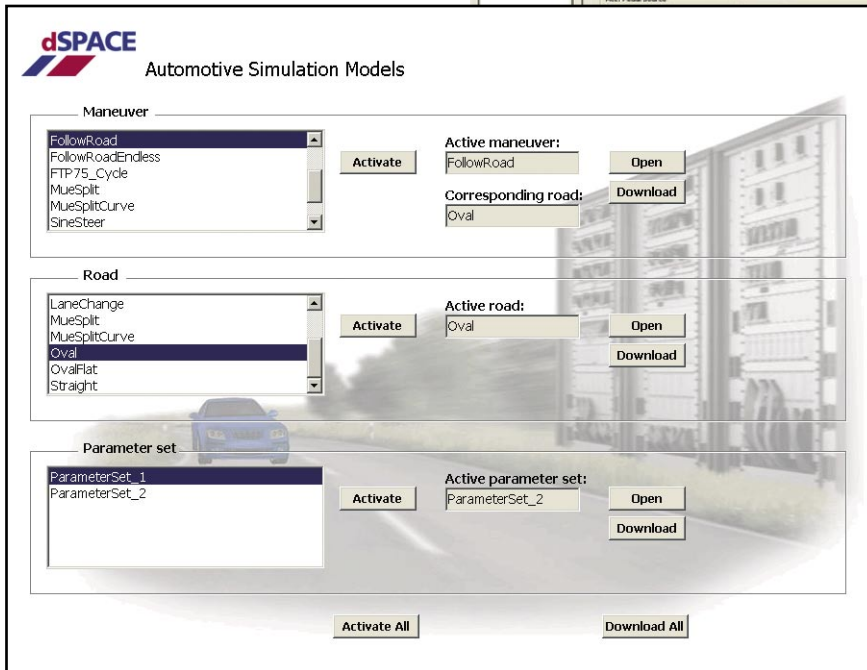
AutomationDesk の新しい自動化サーババージョン

AutomationDesk - Automation Server は、独自のユーザインターフェイスを持たないコスト削減型の新しいサーバで、AutomationDesk バージョン 1.3 から使用できます。Automation Server には新しい COM インターフェイス経由でアクセスするので、リモート制御されるフルバージョンの AutomationDesk と同じ機能を使用できます。Automation Server は DCOM 経由で制御することも可能です。この新しいランタイムバージョンにはライセンス費用を削減できるという利点があるので、たとえば HIL シミュレータでの自動化されたテストの実行において、フルバージョンの包括的な機能は必要ないという場合に便利です。

COM インターフェイス  
経由でテストを実行する  
クライアントアプリケーション  
の例



▼このページでは、定義されているすべてのパラメータセットにアクセスでき、すばやく簡単にパラメータを設定できます。



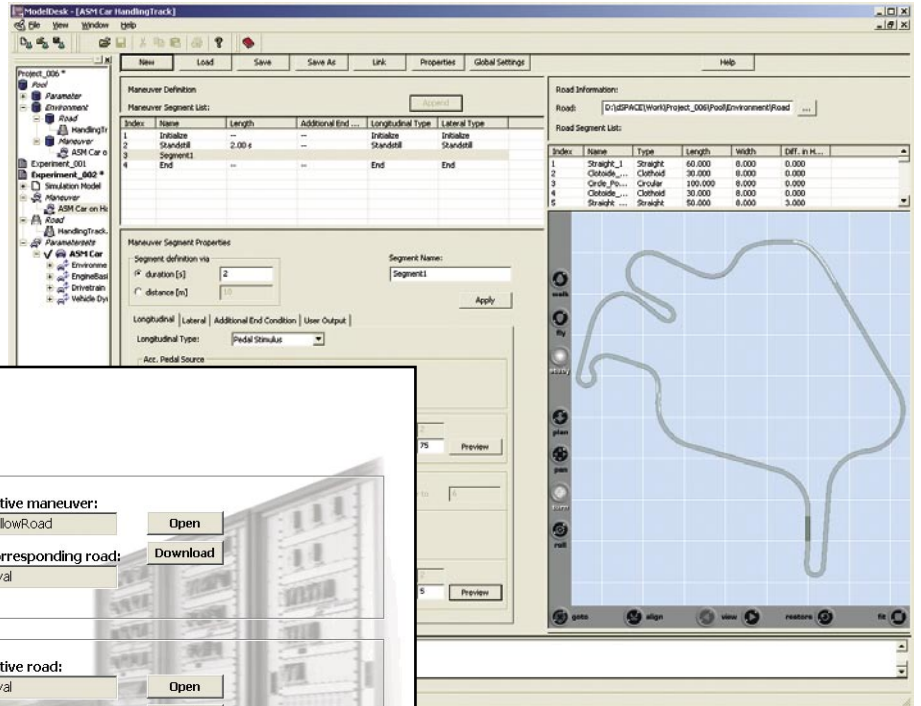
**道路の建設**

各試験に適した道路を準備するため、ModelDeskにはRoad Generatorが統合されています。これを使用して、セグメント単位で道路を作成します。3次元のプレビューでは、構築を行いながら道路全体または道路の各部分を確認できます。セグメントリストでは、各セグメントの長さ、カーブ半径、傾斜などを定義および操作します。リストから選択したセグメントは道路プレビューに表示されます。横方向の坂、隆起、表面の性質といった道路の特殊な特徴は、セグメント単位で、またはグローバルに定義できます。車両シャーシに厳しい条件を与えるために、路面の不規則性（道路の損傷）を含めるための多くのオプションがあります。

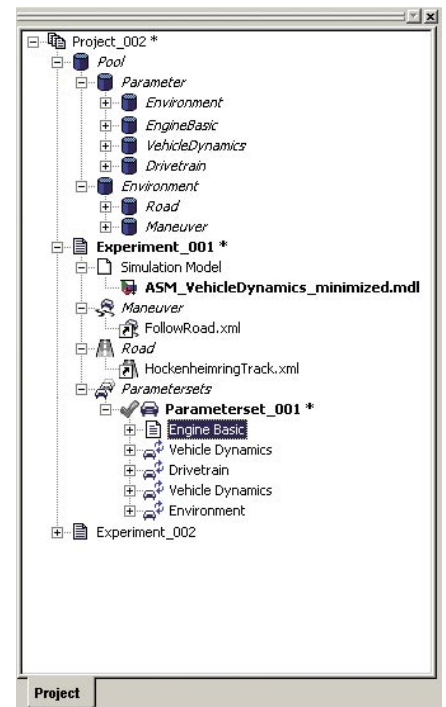
**運転操作**

車両と道路を定義したら、ModelDeskのManeuver Editorを使用して車両の実際の動きを指定します。運転操作も時間または距離ベースで定義されるセグメント単位で作成します。道路および道路セグメントは、参照として

Maneuver Editorにインポートできます。そして、セグメントごとに個別に運転操作を定義することができます。たとえば、[FollowRoad]を使用すると、モデルに統合されたドライバはただ道路に沿って進みます。他のセグメントでは、たとえば障害物を避けるステアリング操作を実行させることができます。車両の前進方向の動作は、ペダルとギアの挙動によって定義します。速度を内部のドライバに任せると、ドライバは道路の特徴に適した目標速度を使用ようになります。



▲ Maneuver Editorで道路での運転動作を定義します。



▲ 試験およびそのパラメータセットを管理するにはナビゲータを使用します。