



Month	Date	Topic
July	Tue 22	TargetLink Basic
	Wed 23	TargetLink Advanced
August	Tue 05 / Wed 06	dSPACE Real-Time Systems
	Tue 12	ControlDesk Basic
	Wed 13	ControlDesk Automation
	Tue 19	AutomationDesk Basic
	Wed 20	AutomationDesk Advanced
September	Tue 09	TargetLink Basic
	Wed 10	TargetLink Advanced
	Wed 17	CalDesk for Calibration
October	Tue 07 / Wed 08	dSPACE Real-Time Systems
	Thu 09	RTI CAN MultiMessage Blockset
	Tue 14	AutomationDesk Basic
	Wed 15	AutomationDesk Advanced
	Thurs 16	Real-Time Sizing
	Tue 18	TargetLink Basic
	Wed 19	TargetLink Advanced
Thurs 20	RTDSAR	
Fri 21	SystemDesk	
November	Tue 04	ControlDesk Basic
	Tue 11	CalDesk for Calibration
	Tue 18 / Wed 19	ASAP Vehicle Dynamics
	Tue 18 / Wed 19	ASAP Vehicle Dynamics
December	Tue 01	CalDesk for Calibration
	Tue 02	AutomationDesk Basic
	Wed 03	AutomationDesk Advanced
	Tue 09	TargetLink Advanced
January	Wed 10	RTDSAR
	Thurs 11	ControlDesk Automation

AUTOSAR
Introduction to the main goals and contents of the AUTOSAR standard

SystemDesk
From modeling a system architecture to generating the AUTOSAR Runtime Environment (RTE)

dSPACE Real-Time Systems
Apply real-time software on dSPACE real-time systems and rMPC Simulink

ControlDesk Basic
Introduction to ControlDesk instrumentation and Management System

ControlDesk Automation
Get started with the advanced features of ControlDesk with AutomationDesk

dSPACE Simulator MultiSize
Introduction to HiL simulation

AutomationDesk Basic
Introduction to test automation and test management for AutomationDesk

AutomationDesk Advanced
Introduction to AutomationDesk Simulink and the AutomationDesk Test Framework

Real-Time Testing
Introduction to programming test frameworks with Python programming language

RTI CAN MultiMessage Blockset
Benefits of jumping CAN values in hardware-in-the-loop

ASAP - Vehicle Dynamics Simulation

dSPACE Seminar / Training

2011B

Program

セミナー・トレーニング・コースのご案内	3
制御開発セミナー	
【自動車業界向け】モデルベース開発実践活用セミナー	4
【一般産業向け】制御システム開発の最新手法紹介セミナー	4
製品紹介セミナー	
AUTOSAR/SystemDesk紹介セミナー	5
実機及び既存ECUを用いて 制御モデルの品質を高めるRCP&Bypass紹介セミナー	5
制御モデルの量産自動コード生成とソフトウェア検証ツール dSPACE TargetLink紹介セミナー [BTC Japan協力]	5
先進HILS環境とテスト自動化の提案 ECUテストの効率化を実現するHILS紹介セミナー	6
Simulink®ベースの自動車用シミュレーションモデル ASM紹介セミナー	6
ControlDesk Next Generation紹介セミナー	6
トレーニングコース	
無料オープンコース	
ControlDesk(3.x)&RTIベーシックトレーニング	7
ControlDesk(4.x)&RTIベーシックトレーニング	7
有料オープンコース	
TargetLinkスタートアップトレーニング	8
TargetLinkスキルアップトレーニング	8
オンデマンドトレーニング(1社研修)	
AUTOSARトレーニング	9
SystemDeskベーシックトレーニング	9
TargetLink AUTOSARトレーニング	10
TargetLinkアドバンスドトレーニング	10
MicroAutoBoxベーシックトレーニング	11
RapidProベーシックトレーニング	11
HILSベーシックトレーニング	11
Mid-Sizeシミュレータトレーニング	12
AutomationDeskベーシックトレーニング	12
ASMベーシックトレーニング エンジンコース	12
ASMベーシックトレーニング ビークルダイナミクスコース	13
Real Time Testingアドバンスドトレーニング	13
CAN-MMトレーニング	13
RTI FPGAトレーニング	14
計測・適合アドバンスドトレーニング バイパスコース	14
計測・適合アドバンスドトレーニング XCPサービス実装コース	14



セミナー・トレーニング・コースのご案内

dSPACE Japanが提供するセミナー、トレーニングは、モデルベース開発の概要から具体的な製品の使い方まで、幅広い内容で実施しております。また、トレーニングでは定期開催に加えてオンデマンド（一社研修）による各種アドバンストコースを設定、dSPACE製品をご活用頂く上で、有益な情報が豊富に含まれた内容で実施しております。

dSPACE トレーニング・マップ

トレーニングマップの水平方向には、V字プロセスのすべてをカバーする弊社の製品群に沿って、多彩なコースを用意いたしました。マップの垂直方向には、製品群の情報収集からはじまり、特定製品の導入検討をわかりやすくサポートするセミナーと、実際のユーザーのスキルに応じた、ベーシックからアドバンストまでのトレーニングを提供しております。トレーニングは弊社の各製品担当技術者により、受講者自身が実機に触れ、実習を通して実戦ノウハウを習得していただけるような構成となっております。日本全国のユーザーとリアルタイムで接している講師陣が、受講者の様々な疑問にもお答えいたします。

	SystemDesk	RCP/RapidPro	TargetLink	HILS (Hard-in-the-Loop Simulation)	ControlDesk
アドバンストユーザーの方		RTI FPGA (RCP)	TargetLink アドバンスト TargetLink AUTOSAR AUTOSAR	Real Time Testing CAN MM RTI FPGA (HILS)	Bypass XCP
前提スキル		Xilinx System Generator Blockset	車載 ECU/FPGA/RTI 車載ネットワーク	Python プログラミング CANバス Xilinx System Generator Blockset	マコン及び ECU/FPGA/RTI 開発環境 ASAP2の基礎
ベーシックユーザーの方	SystemDesk ベーシック AUTOSAR ベーシック TargetLink スタートアップ	MABX ベーシック RapidPro ベーシック ControlDesk&RTI ベーシック	TargetLink スキルアップ TargetLink スタートアップ	Automation Desk ベーシック Mid-Size シミュレータ HILS ベーシック ASM エンジン ピークダイナミクス ControlDesk&RTI ベーシック	ControlDesk&RTI ベーシック
前提スキル	MATLAB SimuLink 車載 ECU ソフトウェア 車載ネットワーク	MATLAB SimuLink	MATLAB SimuLink 組込みC言語	MATLAB SimuLink	MATLAB SimuLink
dSPACE製品概要を知りたい方	AUTOSAR/SystemDesk 紹介セミナー	RCP&Bypass紹介セミナー ControlDesk Next Generation紹介セミナー	TargetLink 紹介セミナー	HILS紹介セミナー ASM紹介セミナー ControlDesk Next Generation紹介セミナー	
モデルベース開発概要を知りたい方	【自動車業界向け】モデルベース開発実践活用セミナー 【一般産業向け】制御システム開発の最新手法紹介セミナー				
	システム設計	プロトタイピング	実装	テスト	適合・計測

V字プロセス

赤字: オンデマンドトレーニング(1社研修)

【自動車業界向け】 モデルベース開発実践活用セミナー

ECU 開発工程において積極的に採用されてきているモデルベース開発 (MBD) を、背景を踏まえて紹介するセミナーです。また、ECU 開発にて MBD をより効率よく活用するために、V サイクルを網羅した dSPACE 製品と開発手法も合わせてご紹介いたします。

対象者

- dSPACE製品の導入をお考えの方
- MBDを用いた開発手法を検討されている方
- 自動車業界におけるMBDの取り組みを学ばれたい方

プログラム

- MBDとは
- MBDによるECU開発の利点
- MBDとVサイクルの関係
- MBDを支援するdSPACE製品の紹介と事例
- ECU開発に影響する標準規格とdSPACE製品の関わり

【一般産業向け】 制御システム開発の最新手法紹介セミナー

マイコンの登場以来、電子制御が広く普及してきましたが、その結果、制御ソフトウェアの開発がクローズアップされて来ました。制御ソフトウェアの開発において、開発工数低減と品質向上に大きく貢献するモデルベース開発を、何故それが必要か、またどうしてそれが有効かを、実例をあわせてご紹介いたします。

対象者

- 効率的な制御機器開発の在り方をお考えの方
- 制御機器のソフトウェア開発工数削減をお考えの方
- 航空宇宙／自動車産業において用いられる最先端の制御開発の実例にご興味がおありの方

プログラム

- 制御設計と制御実現の発展
- 電子制御の一般化に伴う制御系開発の複雑さの増大
- MATLAB®/Simulink®の利用とMBD
- RCP-HILSー自動コード生成／「モデルベースデザインとVサイクルの関係」
- MBDを支援するdSPACE製品の紹介と事例
- モデルベースデザインの実例

■ 参加費
無料

■ 時間
13:30～17:00

AUTOSAR/SystemDesk紹介セミナー

複雑化・巨大化・ネットワーク化する自動車の制御ソフトウェアに対して、開発効率アップと品質確保を実現するため、欧州ではAUTOSAR、日本ではJasParなどの団体により、ソフトウェアアーキテクチャや開発プロセスの標準化が進められています。

本セミナーで紹介する「SystemDesk」は、dSPACEのツールチェーンの最上流に位置し、システム設計ツールとして、現在注目を集めているAUTOSARの規格を強力にサポートしています。

今回は、上流のアプリケーションソフトウェア設計からTargetLinkによる自動コード生成との連携、ソフトウェアの配置など、SystemDeskによるAUTOSARの開発のプロセスを、デモを含めてご紹介いたします。

対象者

- ソフトウェアの部品化・再利用性の向上を検討されている方
- システム設計の視点からソフトウェアの構築を検討されている方
- AUTOSARに興味がある方

プログラム

- dSPACEの会社概要と弊社製品群におけるSystemDeskの位置付けについて
- ECU開発の現状と問題
- AUTOSARの取り組み
- SystemDeskによるECUシステム開発とAUTOSARアプリケーションSW開発概要
- サンプルプロジェクトによるSystemDeskデモンストレーション

実機及び既存ECUを用いて 制御モデルの品質を高めるRCP&Bypass紹介セミナー

モデルベース開発手法の導入が近年ますます広がってきております。本セミナーでは、モデルベース開発の上流部分となるラピッドプロトタイプ環境について、コンセプトから実機及び既存ECUとの接続メカニズムさらには構築までをデモを含めて概説いたします。

対象者

- モデルベース開発の導入を検討されている方
- ラピッドプロトタイプに興味がある方
- 既存のECUの機能拡張をモデルベースで行いたい方
- Simulinkモデルを設計資産として活用したい方

プログラム

- dSPACE概要
- RCP（ラピッドコントロールプロトタイピング）とは
- RapidProの紹介
- 新たなプロトタイピング手法「バイパス」の紹介
- 事例紹介
- デモンストレーション

制御モデルの量産自動コード生成とソフトウェア検証ツール dSPACE TargetLink紹介セミナー [BTC Japan協力]

近年話題になっている機能安全においてもモデルを元に実際のコントローラに搭載する量産自動コードの生成は、モデルベース開発を進めていく中で重要な役割となっています。本セミナーでは、量産自動コード生成の概要と、dSPACE社の「TargetLink」を用いて制御モデルから実際のコントローラに量産コードを組込む流れについてデモを交えてご紹介いたします。

また、BTC社の協力による「Embedded Validator/Tester」を用いたソフトウェア要件、モデル、コードの検証手法についてもご紹介いたします。

対象者

- モデルベース開発での量産コード生成とソフトウェア検証に興味をお持ちの方
- dSPACEの他のソリューションをご利用中で新たに量産コード生成ツールをご利用になられた方

- モデルベース開発において要件検証、ソフトウェアテストの品質向上、工数削減をご検討されている方
- モデルベース開発のプロセスについて情報を必要とされている方、また、プロセスの改善をご検討されている方

プログラム

- TargetLinkを用いたコード生成と検証プロセスの紹介
- 安全、品質を考慮したガイドライン、ワークフローと各種ツールの紹介
- TargetLinkの動作デモ
- EmbeddedValidatorによるモデルの要件検証手法のご紹介、EmbeddedTesterによるテストベクタ自動生成と生成されたテストベクタを用いたソフトウェアテストのご紹介
- Embedded Validator/Testerの動作デモ

- 参加費
無料

- 時間
13:30~17:00

先進HILS環境とテスト自動化の提案 ECUテストの効率化を実現するHILS紹介セミナー

ECUのソフトウェア開発には、効率良くテストを進める事ができる先進のテスト開発環境が不可欠です。

本セミナーでは、HIL (Hard-in-the-Loop) シミュレーションの概要から、導入における具体的なメリットを適用事例およびデモンストレーションを通じてご紹介します。またテスト自動化によるHILSの有効活用方法についても解説します。

対象者

- Simulink®を使用したモデルベース開発に興味のある方
- HILシステムにご興味のある方

プログラム

- dSPACE概要
- HILSとは
- HILS導入のメリット
- テストの自動化
- dSPACEのHILSシステム
- HILS環境とテスト自動化のデモンストレーション
- 適用事例の紹介

Simulink®ベースの自動車用シミュレーションモデル ASM紹介セミナー

MILS、HILSと呼ばれるシミュレーションを行う上で必ず必要になるプラントモデル。dSPACE製自動車用モデルであるAutomotive Simulation Modelsを概要からご説明します。また、本セミナーではエンジンモデルと車両ダイナミクス用モデルを取り上げ、適用事例を交えながら解説いたします。

対象者

- 自動車用シミュレーションモデルに興味がある方
 - ガソリンエンジンモデル
 - ディーゼルエンジンモデル
 - 車両ダイナミクス
 - トラフィックモデル

プログラム

- ASM概要
- エンジンモデル
- 車両ダイナミクスモデル
- 事例紹介

ControlDesk Next Generation紹介セミナー

ECU開発プロセスのための試験ツールControlDesk Next Generationが新しくリリースされました。これまで複数の専用ツールを必要としてきた各種機能が1つのツールに統合され、設計工程から検証工程まで一貫した作業環境が利用出来るようになりました。本セミナーではデモを交えてその特徴を紹介いたします。

対象者

- dSPACE製品(RCP, HILシミュレータ, CalDesk)をご利用の方
- dSPACE製品の購入をご検討している方。

プログラム

- dSPACE概要
- Modulesの紹介
- 各開発フェーズにおける使用例
- 基本モジュールおよびStandard Platforms module
- 追加機能
 - Signal Editor module
 - Bus Navigator module
 - ECU interface module
 - MCD3 Automation module
 - Diagnostic module
 - デモンストレーション
- 適用例

■ 参加費
無料

■ 時間
13:30~17:00

ControlDesk(3.x)&RTI ベーシックトレーニング

dSPACE製品（主にControlDesk,Real-Time Interface）を使用して、Vサイクル上のRCP（ラピッドコントロールプロトタイピング）及びHILS環境の基本的な構築方法、操作方法の習得を目的とする、半日の基礎トレーニングです。2009年より2人1台から1人1台の実機演習環境になりました。

対象者

- dSPACE製品の導入をお考えの方
- dSPACE製品を導入されて間もない初期ユーザー様（制御系のプロトタイプ開発やHILS関連の業務に携わっている方、MATLAB®およびSimulink®の利用方法を基本的に理解している方向けです。）

時間

13:30～17:00

プログラム

- SimulinkモデルをdSPACEシステムに実装する環境を提供するReal-Time Interfaceの概要紹介
- 統合的開発環境ソフトウェアControlDeskの概要紹介
- Real-Time Interfaceによるモデルの自動実装を体験
- Real-Time Interfaceによるタスクハンドリングの紹介
- リアルタイムで動作するシステムのパラメータ値のモニタリング及び書き換えを体験
- ControlDeskの基本操作を習得
- ビジュアルな環境でI/Oプログラミングを体験・モデルベース開発の紹介

ControlDesk(4.x)&RTI ベーシックトレーニング

ControlDesk Next Generation、Real-Time-Interfaceを使用して、Vサイクル上のラピッドコントロールプロトタイピング（RCP）及びHILシミュレーション環境の基本的な構築方法、操作方法の習得を目的とする、1日の基礎トレーニングです。

対象者

- dSPACE製品の導入をお考えの方
- 新規ユーザー様（制御系のプロトタイプ開発やHILS関連の業務に携わっている方、MATLABおよびSimulinkの利用方法を基本的に理解している方向けです。）

時間

10:00～17:00

プログラム

- リアルタイムシステムのHW / SWコンポーネント
- ControlDeskの概要
- ControlDeskプロジェクト管理
- Real Time-Interface (RTI) の概要
- ControlDesk計測
- ControlDesk データ計測の設定
- ControlDeskデータ記録

- 参加費
無料

TargetLink スタートアップトレーニング

MATLAB/Simulink/Stateflowで開発されたロジックから、量産タイプのECUに実装可能なコードを、TargetLinkを用いて生成するための基本的な手順をご紹介します1日の基礎トレーニングコースです。2010年9月末まで行われていたベーシックトレーニングとほぼ同じ内容です。1人に1台のPCで実習を行います。

対象者

- ソフトウェア開発者で、これからTargetLinkを使い始めようという方
- 量産タイプのECUに実装するANSI-Cのプログラミングに関する知識、経験のある方
※MATLAB/SimulinkおよびStateflowに関する知識が必要です。

プログラム

- TargetLinkの紹介
- TargetLinkの最適化機能
- TargetLinkでの開発プロセス
- TargetLinkブロックセット
- データロギング機能
- シミュレーションデータを基にしたスケーリング作業
- Software-in-the-Loop Simulation
- Processor-in-the-Loop Simulation
- TargetLink/DD APIとTargetLink Property Manager
- Data Dictionaryの基礎
- Lookup Table関数の扱い
- サブシステムの関数化
- ドキュメント生成機能
- Stateflowの利用
- 関連ファイルのエクスポート
- モデリングガイドラインと、他のTargetLinkバージョンのご紹介

TargetLink スキルアップトレーニング

TargetLinkを用い、MATLAB/Simulink/Stateflowで開発されたロジックから、量産タイプのECUに実装可能なコードを生成するためのより詳細な機能をご紹介します1日のトレーニングコースです。スタートアップトレーニングよりも高度な内容のトレーニングです。1人に1台のPCで実習を行います。

対象者

- TargetLinkスタートアップトレーニングを受講され、TargetLinkの使用経験のある方
- 量産タイプのECUに実装するANSI-Cのプログラミングに関する知識、経験のある方
※MATLAB/SimulinkおよびStateflowに関する十分な知識が必要です。

プログラム

- Data Dictionaryの応用
- DDでの構造体変数の作成
- 外部コードの利用
 - Custom Code
 - Access Functions
 - サマリー
- Function Reuse
- Code Generation Units
 - TargetLinkサブシステム
 - インクリメンタルコード生成
 - モデルリファレンス
 - Data Dictionaryからのコード生成
- ソフトウェア開発プロセスへのTLの導入
 - Stand Alone Blockset
 - Model Compare
 - コードカバレッジ
 - Stand Alone Model Manager
 - サードパーティ製ツール
- Worst-case Autoscaling
- ASAM MCD 2 ファイル (ASAP2 ファイル) 生成の基礎
- コードフォーマット
- Libmapsを利用したモデル変換



■ 参加費
25,000 円 (税込み)

■ 時間
10:00~17:00

AUTOSAR ベーシックトレーニング

本トレーニングはAUTOSAR仕様全般(特にアプリケーションソフトウェアおよびランタイム環境を中心)の基本的な知識を習得するためのトレーニングです。

AUTOSAR仕様書は約7700ページにも及ぶため独習による習得を困難にしています。開発現場の技術者が短期間でAUTOSAR仕様を習得しようとするとき、本トレーニングがAUTOSAR仕様を要約しAUTOSAR仕様の全体像を把握できる内容を提供します。本トレーニングを受講されると、開発現場で使えるAUTOSARの基本的な知識を身につけて活用していくことができます。

またSystemDesk ベーシックトレーニングの前段階として受講になられます。

前提条件

- 車載ECUソフトウェア開発の知識・経験をお持ちの方
- C言語の知識をお持ちの方
- CAN/FlexRay/LINなどの車載ネットワークシステムの知識をお持ちの方

対象者

- SystemDesk ベーシックトレーニングまたはTargetLink AUTOSAR トレーニングを受講される方
(本AUTOSARベーシックトレーニングのみの受講はできません)
- 車載ECUソフトウェア開発に携わる技術者の方

プログラム

- AUTOSAR概要
- バーチャルファンクショナルバス
- ソフトウェアコンポーネントテンプレート
- システムテンプレート
- ランタイム環境 (RTE)
- ECUコンフィグレーション、ベーシックソフトウェア概要
- ワークフロー
- AUTOSAR技術情報
- 計測および適合

SystemDesk ベーシックトレーニング

本トレーニングはAUTOSAR仕様のアプリケーションソフトウェアおよびランタイム環境 (RTE) を実現するSystemDeskの基本的な操作を習得するためのトレーニングです。実習を中心に構成されていますので、AUTOSARのソフトウェアコンポーネントやソフトウェアアーキテクチャの設計、ハードウェア構成およびネットワーク通信を含むシステムの設計、RTEコードの自動生成、OSやCOMなどのECUコンフィグレーションの設定、最終的にAUTOSARプロジェクト全体をSystemDeskのシミュレーション環境でテストし、実際に手を動かしながら習得していきます。本トレーニングを受講されると、SystemDeskを使用したAUTOSAR適用の開発プロジェクトを円滑に開始することができます。

前提条件

- AUTOSAR仕様の知識をお持ちの方
(AUTOSAR ベーシックトレーニングを受講された方、もしくは同等の知識をお持ちの方)
- 車載ECUソフトウェア開発の知識・経験をお持ちの方
- C言語の知識をお持ちの方
- CAN/FlexRay/LINなどの車載ネットワークシステムの知識をお持ちの方

対象者

- SystemDeskの評価または導入をされる方
- 車載ECUソフトウェア開発に携わる技術者の方

プログラム

- SystemDesk概要
- ソフトウェアコンポーネント
- ソフトウェアアーキテクチャおよびVFBシミュレーション
- システムコンフィギュレーション
- ECUコンフィギュレーションおよびバスシミュレーション
- まとめ

- このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は事務局 (events@dSPACE.jp) または弊社営業担当までお問合せください。

TargetLink AUTOSARトレーニング

TargetLinkのAUTOSARモジュールを使用し、AUTOSARモデル作成とAUTOSAR準拠コード生成の方法を習得する1日のトレーニングコースです。

AUTOSAR対応を計画されている方に、AUTOSAR規格に基づくモデルのマッピング手法、AUTOSAR準拠のコードを生成するTargetLinkモデル及びDDの設定をご紹介します。

対象者

- AUTOSARの導入を計画されている方

前提条件

- TargetLink スタートアップトレーニングを受講済みの方および弊社のAUTOSARトレーニングを受講済み、または同等の知識をお持ちの方

プログラム

- 概要
- DDにおけるAUTOSAR情報の仕様
 - DDにおけるAUTOSARデータの構造
 - ARXML インポート/エクスポート
 - ユーザ入力
- TargetLink AUTOSAR ブロックセットでモデリングする
- コード生成とシミュレーション
- アーキテクチャモデリングツールとの統合
- その他
 - コンプレックスデータタイプ
 - Per-instance memory
 - キャリブレーションパラメータ
 - ComSpec ブロック

TargetLink アドバンスドトレーニング

TargetLinkの高度な使い方を紹介し、実際に操作・体験していただく1日のトレーニングコースです。マルチレートシステム、バリエーションコーディング、APIをつかったmスクリプトの書き方、Autosarサポートなどの他、お客様のご要望に合わせて内容をカスタマイズします。

対象者

- TargetLinkを実際の業務で使い込んでいる方
- TargetLinkスキルアップトレーニングを受講された方
- mスクリプトの知識がある方

プログラム

- TL-APIの使い方
- MultiRate & OSEK Support
- AUTOSAR—Support (Optional)
- コード効率の良いModeling
- Code CoverageとVariant Coding
- 既存コードとの統合 (Access Functionの使用)
- その他、お客様ご要望内容

- このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は事務局 (events@dSPACE.jp) または弊社営業担当までお問合せください。

MicroAutoBox ベーシックトレーニング

車載環境対応のラビットプロトタイプングコントローラであるMicroAutoBoxを用いたトレーニングコースです。これからMicroAutoBoxをご利用いただく方に、ハードウェアの接続やControlDesk、RTIなどのソフトウェアの使い方をご紹介します。

対象者

- 現在dSPACE製品の導入をお考えの方
- 初期ユーザ様
(制御系のプロトタイプ開発やHILS関連の業務に携わっている方、MATLAB®およびSimulink®の利用方法を基本的に理解している方向けです。)

プログラム

- MicroAutoBoxの機能紹介
- SimulinkとRTIの設定
- ControlDeskの基本操作
- I/Oの設定、接続、利用方法
- 割り込み処理の設定 (Task handling)
- 演習

RapidPro ベーシックトレーニング

RapidProの概念、モジュール構成を紹介し、実際にRapidProを使用しながらSimulinkからRapidProのI/Oを操作する方法を体験いただけます。

また、RapidProには欠かせないConfigurationDeskの使用方法も説明いたします。

前提条件

- ControlDesk(3.x)&RTIベーシックトレーニングを受講された方もしくはControlDesk及びRTIを使用された事がある方。
- MATLABおよびSimulinkの利用方法を基本的に理解している方。

対象者

- これからRapidProを使い始める方

プログラム

購入されたRapidProの構成に沿ってハードウェア構成、ソフトウェア構成、ブロックセットの使用方法をデモを交えながらご説明します。

- ハードウェア：
 - シナリオの説明：構成と各シナリオのメリット
 - ユニットの説明：Control, SC, PS Unit
 - モジュールの説明
 - ハーネスの作成方法
 - hwtファイルの生成方法
- ソフトウェア：
 - ConfigurationDeskの使用 方法 RapidPro block setの使用 方法
 - 実際にRapidProを使用しアクチュエータ等を駆動する

HILSベーシックトレーニング

本コースはHILシミュレーションシステムの基本知識から習得するコースです。HILシステムを構築する上で基本となるDS2211ボードの基本的な使用方法をご紹介します。実際のハードウェアを使用してECU、負荷等の接続方法、各機能の使用 方法、IOモデルの構築方法などを実践的に学んでいただけます。

対象者

- これからHILシステムを構築される方
- ControlDesk及びRTIを使用された事がある方

プログラム

- HILシミュレーションとは？
- dSPACE HILシステムの基本
- HILシステムの電氣的な仕様
- プロセッサボード
- DS2211 HIL I/O Board
- 演習

- このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は事務局 (events@dspace.jp) または弊社営業担当までお問合せください。

Mid-Sizeシミュレータトレーニング

本コースはdSPACE Mid-Sizeシミュレータを御購入された方にMid-Sizeシミュレータの基本的な使用方法を習得していただくコースです。御購入いただいたシミュレータの構成に合わせて、IOボードの使用方法、Load FIUボードの設定方法、ジャンパの設定方法、負荷の設定方法などを実物のシミュレータを使用して学んでいただきます。

対象者

- dSPACE Mid-Size シミュレータを御購入いただいた方
※事前にControlDesk(3.x)&RTIベーシックトレーニングの受講をお勧めいたします。

プログラム

- Mid-Size Simulatorの構造
 - プロセッサボード
 - DS2211 HIL I/O Board
 - LOAD&FIUラック
 - Mid-Size Simulatorの設定
(DS665 電流計測 & SCモジュール) *1
(RTI CAN Blockset) *1
 - RTI DS2211 Blockset
 - RTI Mid-Size デモ
- *1：シミュレータの構成により内容が変わります

AutomationDesk ベーシックトレーニング

AutomationDeskの概要、基本的な機能を紹介する1日の基礎トレーニングコースです。

AutomationDeskによるテストプロジェクトの構築を目標に、標準的なテストシーケンス作成、レポート作成等を行っていただきます。

対象者

- テスト開発をされている方
- 運用をされている方 (ControlDesk、HILSの知識が必要となります。)

プログラム

- AutomationDeskの概要紹介
- テストの実行とテスト結果
- シーケンスエディタによるテスト構築
- dSPACEハードウェアへのアクセス
- ControlDeskアクセス

ASM ベーシックトレーニング エンジンコース

ASM Engineモデルの概要、構造、および使用方法を紹介し、実際にデモモデルを用いたオフラインおよびオンラインでのシミュレーションを操作・体験していただきます。また、パラメータ設定を行うASM Parameterizationの使用方法も解説します。

対象者

- ASM Engineの購入を検討されている方
- ASM Engineを購入されて間もない初期ユーザー様
※MATLAB®/Simulink®およびControlDeskの知識が必要です。

プログラム

- ASM Engineの概要、構造の解説
- デモモデルを使用したオフラインシミュレーション
- デモモデルおよびdSPACEハードウェアを使用したオンラインシミュレーション
- ASM Parameterizationを使用したパラメータの設定

- このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は事務局 (events@dspace.jp) または弊社営業担当までお問合せください。

ASM ベーシックトレーニング ビークルダイナミクスコース

ASM Vehicle Dynamicsモデルの概要、構造、および使用方法の説明を紹介し、実際にデモモデルを用いたオフラインおよびオンラインでのシミュレーションを操作・体験していただきます。また、パラメータ設定を行うModelDeskおよびシミュレーション結果を3Dアニメーションに表示させるMotionDeskの使用方法も解説します。

対象者

- ASM Vehicle Dynamicsの購入を検討されている方
- ASM Vehicle Dynamicsを購入されて間もない初期ユーザー様
※Matlab/SimulinkおよびControlDeskの知識が必要です。

プログラム

- ASM Vehicle Dynamicsの概要、構造の解説
- デモモデルを使用したオフラインシミュレーション
- デモモデルおよびdSPACEハードウェアを使用したオンラインシミュレーション
- ModelDeskを使用したパラメータ設定
- ModelDeskを使用したロードおよびマニューバの設定
- MotionDeskを使用した3Dアニメーションの表示

Real Time Testing アドバンスドトレーニング

Python言語を基にしたReal Time Testのプログラミング方法をご紹介します。リアルタイムアプリケーションに同期してモデルにアクセスするReal Time Testingの手法を説明いたします。1人1台のPCでテストのPythonプログラミング実習を行います。

対象者

- テスト開発をされている方
- Pythonプログラミングの経験のある方

プログラム

- Real Time Testing概要
- Real Time Testingの処理手順
- Real Time Test実装方法

CAN-MM トレーニング

大規模なメッセージを有するCANバスのに構築に適したRTI-CAN-Multi MessageBlocksetのブロックセットのトレーニングコースです。実際にCANメッセージを送/受信するモデルを作成していただき、CAN-MMを使いこなすために必要な知識を習得していただけます。

対象者

- CANバスに関する基礎知識がある方

プログラム

- RTICANMM Blockset概要の説明
- General Setupブロックの解説
- Controller Setupの解説
- MainBlockの解説
 - 送受信メッセージの設定法
- ControlDesk Layout自動作成機能
- Simulink周辺ブロックの自動作成機能
- ControlDeskでのCANメッセージの扱い
- 様々な設定の解説
- CANメッセージ送信Trigger
- 特殊なSignalの設定
- チェックサム機能Checksum and Custom Code
- RawMessage/CaptureMessage/その他

- このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は事務局 (events@dSPACE.jp) または弊社営業担当までお問合せください。

RTI FPGAトレーニング

FPGA (Field Programmable Gate Arrays)用のモデルをdSPACEシステムで使用するためのRTI FPGA Programming Blocksetのトレーニングコースです。実際にXilinx® FPGAを搭載したdSPACEハードウェアで動作するモデルを作成して頂き、FPGAまたはプロセッサの統合、ビルド、プログラミングを体験していただけます

プログラム

- FPGA搭載モジュール(DS1552またはDS5203)の概要
- モデルの作成方法
- オフライン及びReal-timeシミュレーション
- RTI FPGA Programming Blocksetの概要

対象者

- RTI FPGA Programming Blocksetの購入を検討されている方
- RTI FPGA Programming Blocksetを購入されて間もない初期ユーザー様
- Xilinx® System Generator Blocksetの基礎知識がある方

※事前に東京エレクトロニクス社の初級System Generator DSPコースの受講をお勧めいたします。

計測・適合アドバンスドトレーニング バイパスコース

ラピッドプロトタイプシステムによるECUバイパス制御の構築、RTI Bypass Blocksetによるバイパスモデルの構築、dSPACE Calibration and Bypassing ServiceのECUへの実装、ASAP2ファイルの準備を体験していただくトレーニングコースです。

プログラム

内容はご要望に応じて、相談の上、決めさせていただきます。

例：

- お客様の実際の環境を使用
- 弊社のデモを使用した説明

対象者

- バイパス制御の導入をお考えの方
 - これからバイパスシステムを構築される方
- ※マイコンの知識、ECUのソフトウェア開発環境に関する知識が必要です。

計測・適合アドバンスドトレーニング XCPサービス実装コース

dSPACE XCP ServiceのECUへの実装、ServiceにあわせたASAP2ファイルの準備を操作・体験していただくトレーニングコースです。

プログラム

内容はご要望に応じて、相談の上、決めさせていただきます。

例：

- お客様の実際の環境を使用
- 弊社のデモを使用した説明

対象者

- ControlDeskによるXCP on CANデバイスの計測/適合をご検討中の方
 - これからdSPACE XCP Serviceの実装を行う方
- ※マイコンの知識、ECUのソフトウェア開発環境に関する知識が必要です。
また、XCPおよびASAP2の基礎知識がある程度必要です。

- このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は事務局 (events@dSPACE.jp) または弊社営業担当までお問合せください。

お申込方法

セミナー・オープンコースについて

各コースのお申し込みは、dSPACE Japan WEBサイトよりご登録いただけます。

オンデマンドトレーニング(1社研修)について

オンデマンドトレーニングは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。

日程、場所、人数、予算についてご相談いただけます。

詳細はdSPACE Japanセミナー・トレーニング事務局または弊社営業担当までお問合せください。

dSPACE Japanセミナー・トレーニング事務局

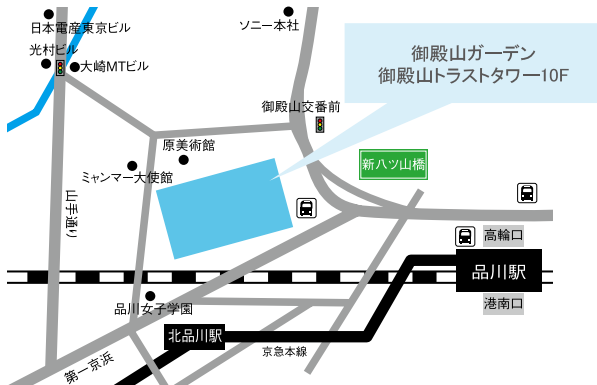
dSPACE Japan株式会社
TEL: 03-5798-5474
E-mail: events@dspace.jp

www.dspace.jp

会場のご案内

東京

品川本社
〒140-0001 東京都品川区北品川4-7-35
御殿山トラストタワー10階
TEL: 03-5798-5474



dSPACE Japan東京本社 最寄駅からのアクセス

最寄駅1: JR「品川駅」徒歩10分

最寄駅2: JR「大崎駅」徒歩14分

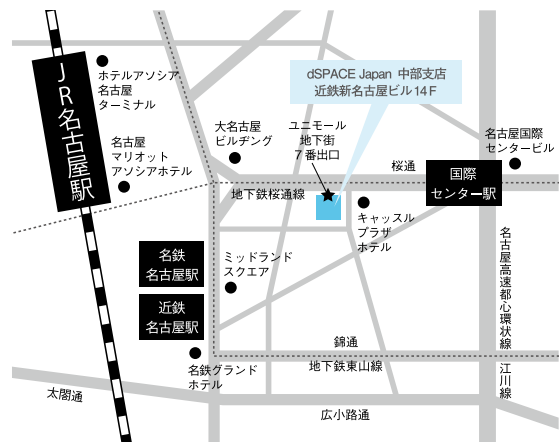
最寄駅3: 京浜急行線「北品川駅」徒歩5分

●送迎バス(無料)品川駅発 所要時間約5分

🚌送迎バス乗降口

名古屋

中部支店
〒450-0002 愛知県名古屋市中村区名駅4-5-28
近鉄新名古屋ビル14F
TEL: 052-856-7700



dSPACE Japan中部支店 最寄駅からのアクセス

最寄駅1: JR・名鉄・近鉄・市営地下鉄(東山線・桜通線)

「名古屋駅」徒歩3分

最寄駅2: JR「名古屋駅」桜通口より徒歩5分

(ユニモール地下街7番出口)

最寄駅3: 市営地下鉄(桜通線)「国際センター駅」徒歩3分

※2010年10月より中部支店移転のため開催場所が変更となっております。



© Copyright 2012 by dSPACE.

著作権所有。書面による許可なしに、本出版物の全部または一部を複製することを禁じます。複製する場合は、出典を明記する必要があります。本出版物と内容は、予告なく変更されることがあります。ブランド名および製品名は、各社または各組織の商標または登録商標です。

dSPACE Japan 株式会社

(本社)
〒140-0001
東京都品川区北品川4-7-35
御殿山トラストタワー10階
Tel.: 03-5798-5460
Fax: 03-5798-5464

events@dspace.jp

(中部支店)
〒450-0002
愛知県名古屋市中村区名駅4-5-28
近鉄新名古屋ビル14F
Tel.: 052-856-7700
Fax: 052-856-7701

(宇都宮出張所)
〒321-0953
栃木県宇都宮市東宿郷3-1-7
NBF宇都宮ビル2階
Tel.: 028-346-5500
Fax: 028-346-5501

制御システム開発セミナー

セミナー名	開催場所	開催日	時間	参加費
【自動車業界向け】 モデルベース開発実践活用セミナー	東京	2月3日(金)	13:30 - 17:00	無料
	名古屋	3月13日(火)	13:30 - 17:00	無料

製品紹介セミナー

セミナー名	開催場所	開催日	時間	参加費
実機及び既存ECUを用いて制御モデルの品質を高める RCP&Bypass紹介セミナー	東京	3月15日(木)	13:30 - 17:00	無料
	名古屋	3月23日(金)	13:30 - 17:00	無料
先進HILS環境とテスト自動化の提案 ECUテストの効率化を実現するHILS紹介セミナー	東京	3月22日(木)	13:30 - 17:00	無料
	名古屋	2月7日(火)	13:30 - 17:00	無料
制御モデルの量産自動コード生成とソフトウェア検証ツール dSPACE TargetLink紹介セミナー[BTC Japan協力]	東京	2月8日(水)	13:30 - 17:00	無料
	名古屋	3月6日(火)	13:30 - 17:00	無料

トレーニング・コース<無料オープンコース>

コース名	開催場所	開催日	時間	参加費
ControlDesk(3.x)&RTIベーシックトレーニング	東京	1月24日(火)	13:30 - 17:00	無料
	名古屋	2月3日(金)	13:30 - 17:00	無料

<有料オープンコース>

コース名	開催場所	開催日	時間	参加費
TargetLink スタートアップトレーニング	東京	1月27日(金)	10:00 - 17:00	有料¥25,000(税込)
	名古屋	2月10日(金)	10:00 - 17:00	有料¥25,000(税込)

コース名	開催場所	開催日	時間	参加費
TargetLink スキルアップトレーニング	東京	3月2日(金)	10:00 - 17:00	有料¥25,000(税込)
	名古屋	3月9日(金)	10:00 - 17:00	有料¥25,000(税込)

<オンデマンドトレーニング(1社研修)>

このコースは、お客様のご要望に応じたカスタマイズトレーニングです。日程、場所、人数についてご相談いただけます。オンデマンドトレーニングは有償となります。詳細は弊社営業担当までお問合せください。

・AUTOSAR ベーシックトレーニング New	・ControlDesk (4.0) &RTIベーシックトレーニング New
・SystemDesk ベーシックトレーニング	・AutomationDesk ベーシックトレーニング
・RapidPro ベーシックトレーニング	・ASMベーシックトレーニング エンジンコース
・TargetLink アドバンスドトレーニング	・ASM ベーシックトレーニング ピークルダイナミクスコース
・TargetLink AUTOSARトレーニング New	・Real Time Testing アドバンスドトレーニング
・RTI FPGAトレーニング New	・MicroAutoBoxベーシックトレーニング
・計測・適合アドバンスドトレーニング バイパスコース	・HILSベーシックトレーニング
・計測・適合アドバンスドトレーニング XCPサービス実装コース	・Mid-Sizeシミュレータトレーニング
・CAN-MMトレーニング	

■お問合せ・お申込み

下記連絡先までお問い合わせください。

dSPACE Japan株式会社 TEL: 03-5798-5474 E-mail: events@dspace.jp

詳細は弊社WEBサイト、サポートページ「セミナー & トレーニングのご案内」にてご確認ください。

www.dspace.jp

2012年1月24日現在の情報です。

© Copyright 2011 by dSPACE. ブランド名および製品名は、各社または各組織の商標または登録商標です。