

CANoeバージョン7.6

ECUおよびネットワークの開発、テストツール

製品の概要

- > 開発やテスト段階のあらゆるタスクを1つのツールで対応
- > テスト機能セットによるテストの自動化
- > ECU自己診断のシミュレーションとテストが可能
- > 開発プロセスの早い段階でエラー状態を発見して修正
- > グラフィック/テキストベースにて結果を簡単に評価

CANoeは、ECUネットワーク全体および単体ECUの開発、テスト、解析のための総合的なツールです。車両のプランニングから量産立ち上げまで、開発プロセス全体を通して、自動車メーカーおよびサプライヤーのネットワーク設計者、開発エンジニア、テストエンジニアを支援します。

開発プロセスの初期段階で、CANoeを使用してECU機能のシミュレーションモデルを作成します。それ以降のECU開発の全段階に渡って、作成したモデルは、バスシステムとECUの解析、テスト、インテグレーションの基盤として、継続的に使用可能です。こうすることで、重大な問題を早期に発見、解決できます。結果の評価に関しては、グラフィックおよびテキストベース両方での評価機能を利用できます。

テストを簡単かつ自動的に実行できるように、CANoeにはテスト機能セットが搭載されています。この機能セットは、テストシーケンスの作成と実行、およびテストレポートの自動生成に対応しています。また、CANoeには、ECUとの診断通信用の診断機能セットも組み込まれています。

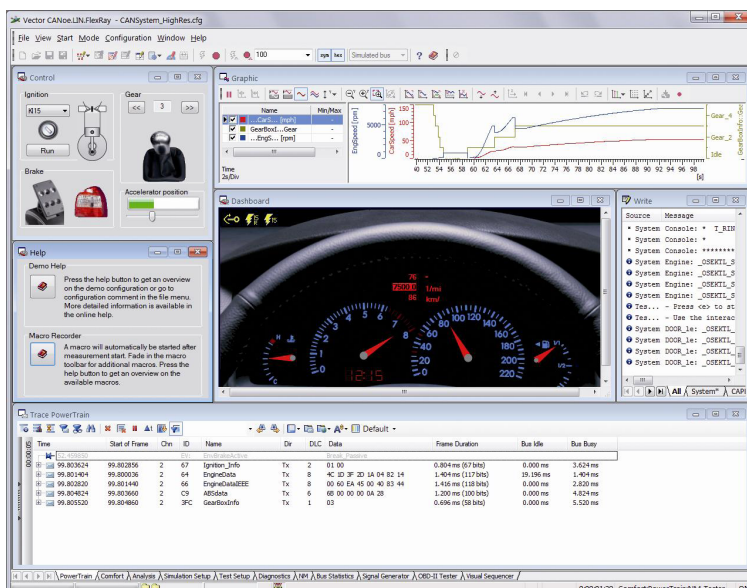
CANoeのグレード

- > CANoe full
全機能を装備。シミュレーションモデルはCAPLで作成。テストケースはテスト機能セットを使用して簡単に作成可能。このグレードは、CANoeの全機能をお使いになりたいユーザー向けです。
- > CANoe run
runグレードでは、コンフィギュレーションの修正は不可、解析機能はすべて装備、簡単にノードの接続/切断が可能。このグレードは、あらかじめ定義された残りのバスシミュレーションと、実際のECUとの相互関係を簡単にすばやくテストしたいユーザー向けです。
- > CANoe pex
pexグレードでは、グラフィカルユーザーインターフェイス (パネル) のみ利用可能。ユーザーがメッセージの解析を実行することなく、シミュレーションとテストケース、その結果を容易に制御できます。

サポートしているバスシステムとプロトコル、オプション

- > バスシステム: CAN, LIN, MOST, FlexRay, Ethernet, 無線LAN, J1708
- > プロトコル: J1939, J1587, ISO 11783, NMEA 2000, IP, CANopen, GMLAN, ARINC 810/812/825/826, CANaerospace
*これ以外のプロトコルについてはご相談ください。
- > オプションXCP, SCOPE, DiVa

3/2



ユーザーコントロールパネル、表示パネル、解析Windowを表示したCANoeユーザーインターフェイス

ハードウェアインターフェイス

CANoelは、ベクターが提供するすべてのバスシステムのインターフェイスをサポートしています。サポートされるハードウェアインターフェイスの詳細は、「ハードウェアインターフェイスおよびデータロガー」カタログをご覧ください。

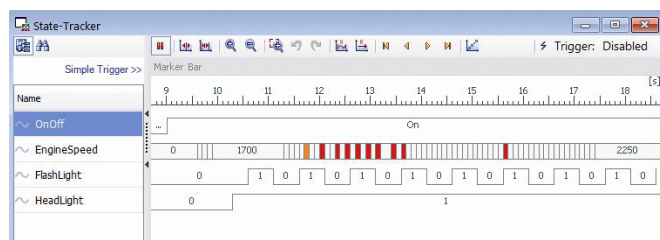
バージョン7.6の新機能

- > AUTOSAR System Description Network Explorerにて通信関連オブジェクト専用ビューを提供
- > 新規オプション製品として、欧州のITS規格Car2xの車両間、車両とインフラ間の通信解析機能を提供
- > AUTOSARのモニターおよびデバッグ用のオプションAMD
- > XCP on CAN またはXCP on Ethernetを介したMATLABモデルのキャリブレーションに対応
- > トレースWindowにて、データ変更イベントやイベント用コメントをハイライト表示
- > シンボル名の修飾が必要なシグナルや変数名の表示設定を変更可能

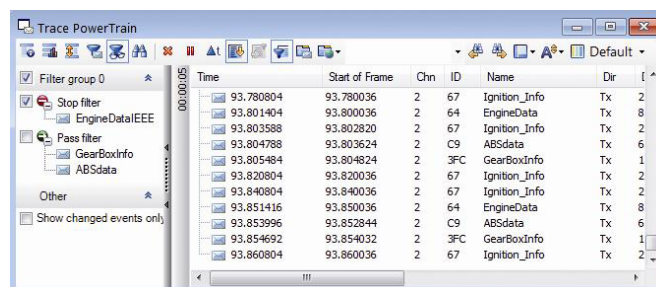


CANoelに関する情報

www.vector-japan.co.jp/canoelにて、製品の詳細情報、動画、テクニカルアーティクル、導入事例などをご覧ください。



システム状態やデジタル値を表示するステートトラッカーWindow



イベントの一覧表示を行うためのトレースWindow