

2020年10月8日

会員各位

車載組込みシステムフォーラム（ASIF）事務局

2020年度第2回ASIFスキルアップセミナー開催案内（変更2）

拝啓

時下ますますご清祥の段、お慶び申し上げます。

平素は格別のご高配を賜り、厚く御礼申し上げます。

さて、下記要領にて車載組込みシステムフォーラム（ASIF）2020年度第2回スキルアップセミナーを開催します。皆様のご参加をお待ち申し上げます。参加希望の方は、10月19日までに下の【申込み】欄に記載のWebからお申し込みいただきますようお願い申し上げます。

敬具

【テーマ】 「車載制御組込みシステム向けの仮想化技術の動向と活用について」

【開催日】 2020年10月27日（火）14:00～17:25（ミーティング参加可能時間：13:40～）

【会場】 オンライン開催（Zoomミーティングで行います）

【セミナー概要】

車載システム開発において注目されている、仮想化技術の動向や基礎について説明し、仮想化のためのハードウェア・ソフトウェアの現状について解説します。

また、ハイパーバイザー、マルチコアについて、ソフトウェアやハードウェアがどのように独立して動作しているかをデモ（動画）を通して解説します。

【プログラム】

14:00～14:05（5分）開催ご挨拶

14:05～15:35（90分）

講演題目：「仮想化技術の基礎と車載システム向け仮想化技術の動向」

概要：車載システムに対する仮想化技術の開発が活発化している。

本講演では、仮想化技術の基礎について説明し、車載システム向けの仮想化のためのハードウェア及び、ソフトウェアについての現状について解説する。

講演者名：南山大学 工学部 教授 本田 晋也 様

15:35～15:50（15分）デモ

デモ題目：異なったASILが混在しても安全なアプリケーション実装を実現！

RH850/U2Aを使ったHyperVisorの実力を体験する。

概要：RH850/U2Aに、南山大学 本田先生のHyperVisorを組み込み、2つのVMのアプリから、1つのCANコントローラをシェアするデモを行います。

講演者名：株式会社サニー技研 車載事業部 車載技術部 古田 浩司 様

15:50～16:05（15分）休憩

16:05～16:15 (10分)

講演題目 : 「RH850U2A 対応のバーチャルプラットフォーム VLAB について」

概要 : 組込みソフトウェアおよび、システム開発を加速するバーチャルプラットフォーム VLAB の特長をハイパーバイザー対応、マルチコアを特徴とする RH850U2A モデル対応状況を含めてご紹介します。

講演者名 : Australian Semiconductor Technology Company 株式会社 代表取締役 吉澤 宏様

16:15～17:25 (70分)

講演題目 : 「ASIL と QM ソフトウェアの混在のための各種手法の比較」

概要 : ECU 統合の実現や ECU の開発コストを下げるためには、ASIL ソフトウェアと QM ソフトウェアを混在して実行する必要がある。本講演では、混在を実現するための各種手法である、保護機能付き RTOS、パーティショニング RTOS、ハイパーバイザー、マルチコアについて説明し、それぞれのメリット・デメリットについて説明する。

講演者名 : 南山大学 理工学部 教授 本田 晋也 様

【参加費】 ASIF 会員 : 無料

ASIF 非会員 : 3,000円

※参加費は、別途連絡する銀行口座に10月19日迄にお振込みください。

【定員】 300名

【申込み】① ・下のWebサイトからお申込みください。

<https://www.secure-cloud.jp/sf/1436936322QuMILVLV>

・申込期限：2020年10月19日（月）

・先着順で受け付けます。

申し込みは、期限前でも定員になり次第締め切ります。

② お申込みと同時に、登録されたメールアドレスへ受付票が送付されます。

Web 申込み後、自動返信がない場合は、受付がされていない可能性が高いので、必ず再度申込みいただくか、メールで事務局にお問い合わせください。

【参加方法】 お申込みいただいた方に、開催前日、Zoomミーティングの接続先アドレスをメールでご連絡しますので、そちらよりご参加ください。

【問合せ先】 車載組込みシステムフォーラム（ASIF）事務局

公益財団法人中部科学技術センター イノベーション創出支援室 伊藤

TEL : 052-231-6723 FAX : 052-204-1469 e-mail : monodukuri@cstc.or.jp

以上