

# 差分開発を支援するAUTOSARツール

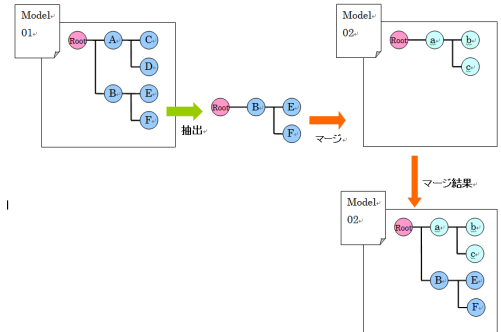
## ZIPC AUTOSAR

ZIPC AUTOSAR V1.1 2010春リリース

### 新規機能1

## モデルベース差分開発支援機能！

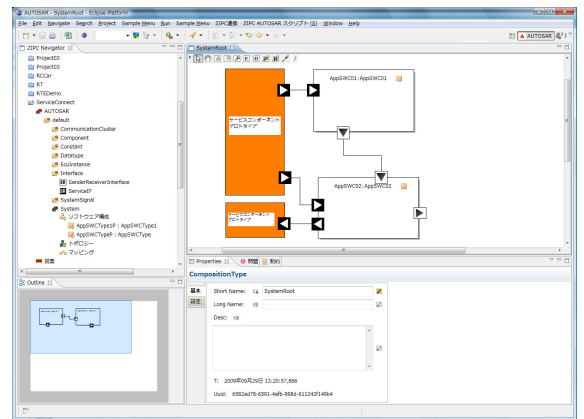
モデルの差分計算 部分抽出 複数モデルマージ  
差分開発に向けた基本機能を装備！



### 新規機能2

## サービスポート接続をGUIで支援！

ECU抽出後のサービスポートとの接続に  
困っていませんか？



### 機能拡張1

## スクリプト機能の大幅拡充

### Pythonスクリプト

によるカスタマイズ

- ・分割ルール
- ・マージルール
- ・検証ルール

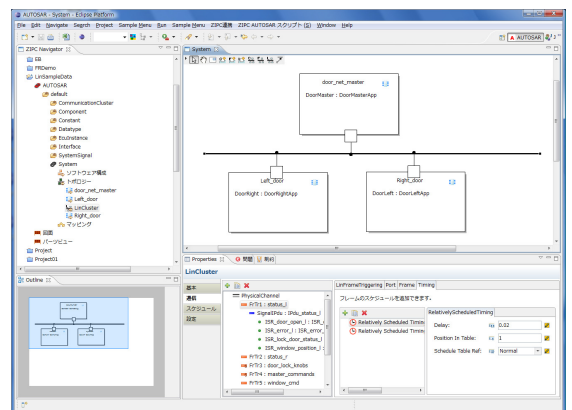
その他マクロコマンドも  
作成可能！！

```

#FlexrayController.py - C:\Project\AUTOSAR\Ganymede\vsARTOP\com.zipc.autosar.tool
File Edit Format Run Options Windows Help
cSamplesPerBit = 8 # 2047 #
cStaticSlotIdMax = 1023 #
cStrobeOffset = 5 #
cStructNodeMax = 15 #
cVotingSamples = (cVotingSamples - 1) / 2 #
# Physical layer constants
cPropagationDelayMax = 0.0000025 # s
cdTxMax = 0.001433 # s
#####
# class
#####
class FlexrayCommunicationController_AcceptedStartupRange(ISimpleValidator):
    FEATURE = ['FlexrayCommunicationController_AcceptedStartupRange']
    def validator(self, target):
        return checkRange(target.acceptedStartupRange, 0, 1875)
#####
class FlexrayCommunicationController_AllowPassiveToActive(ISimpleValidator):
    FEATURE = ['FlexrayCommunicationController_AllowPassiveToActive']
    def validator(self, target):
        return checkRange(target.allowPassiveToActive, 0, 31)
#####
class FlexrayCommunicationController_ClusterDriftDamping(ISimpleValidator):
    FEATURE = ['FlexrayCommunicationController_ClusterDriftDamping']
    def validator(self, target):
        return checkRange(target.clusterDriftDamping, 0, 20)
    
```

### 機能拡張2

## LIN サポート



CAN/FlexRayに続き、LINサポート

キャッツ株式会社、  
右の団体に参加しています。



JasPar正会員



AUTOSARアソシエイト会員



FlexRay Consortium  
アソシエイト会員

本カタログに記載された社名・製品名は、  
各社の商標または登録商標です。

Copyright© 2009 CATS Co.,Ltd. All rights reserved.

上記機能は、V1.1に搭載予定の機能です。