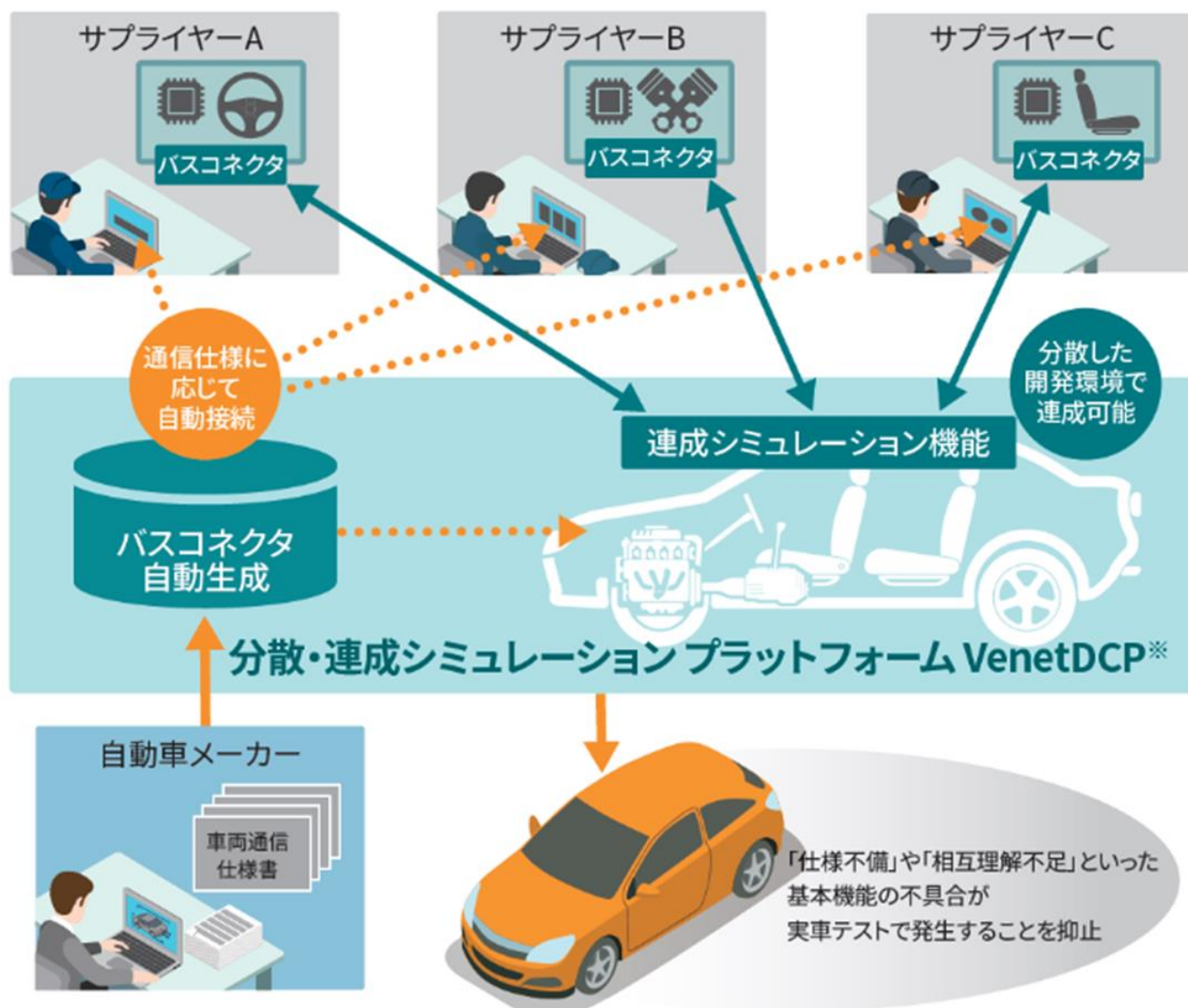


分散・連成シミュレーションプラットフォーム VenetDCP

モデルベース開発を進化させ、企業の枠を超えた 車載制御システムの共同デジタル試作が可能に

自動運転や先進安全システムなどの車載制御システムの開発において、各企業が“分散”して保有するモデル同士をサイバー空間上一つにつなぎ“連成”させることで、開発初期段階からシミュレーションを実施可能にし、設計の手戻り作業の削減、品質の改善、生産性の向上を実現します。



通信仕様*を
バスコネクタとして配布する
ことで、自動的に接続可能

*データフォーマットと通信タイミングを規定したもの

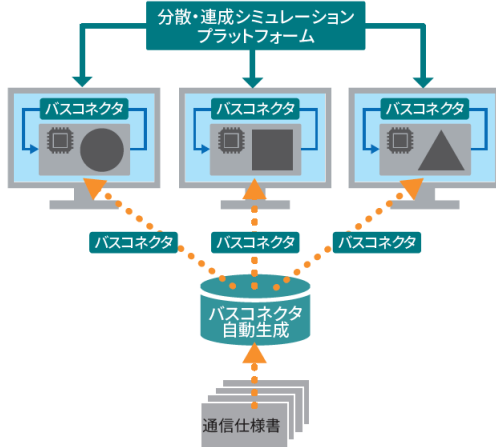
各社ごとのシミュレーション
環境を接続させることで、
離れていても
連成シミュレーションが可能

分散した環境を
連成シミュレーションさせる
ことにより、大規模な
シミュレーションが可能

※DCP: Distributed Co-Simulation Platform

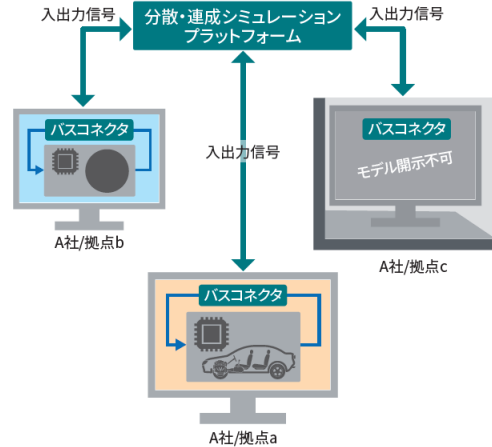
ユースケース

構成1 モデル間接続の自動化



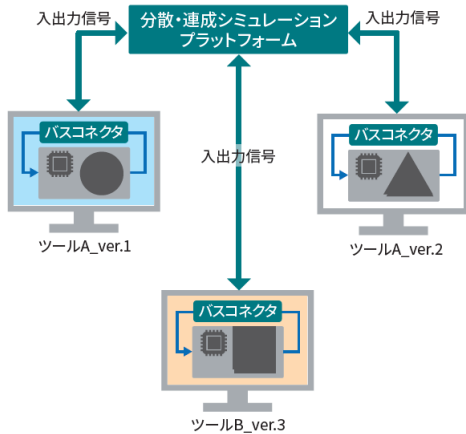
モデル間接続を、
バスコネクタ化することにより工数削減

構成2 異なる企業・拠点間での検証



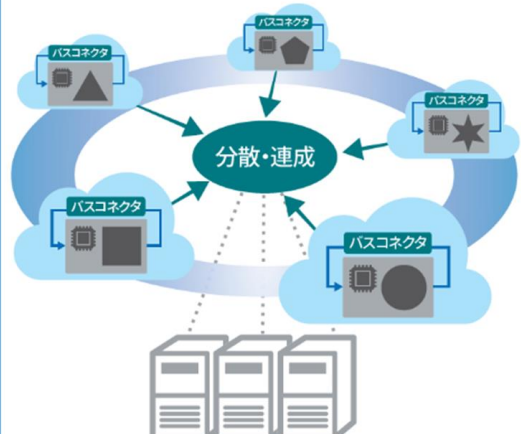
異なる場所での連成シミュレーションが
可能

構成3 異なるシミュレータ、 異なるバージョン間での検証



シミュレーション環境に依存せず
連成シミュレーションが可能

構成4 分散化・クラウド活用による シミュレーションの高速化



クラウドの低遅延・高性能リソースによる
高速化が可能

動作環境

- オペレーティングシステム

Microsoft® Windows® 10 pro (x64) 21H1, 21H2

Microsoft® Windows Server 2016 (x64)

Ubuntu 18.04 LTS, 20.04 LTS

- メモリ : 8GB 必要

- HDD 容量 : 200MB 以上 (VenetDCP 本体のみ)

お問合せは 貴社営業担当 または、
株式会社 電通総研 MBSE・MBDソリューション担当 (g-mbse-mfg@group.dentsusoken.com)