

# AUTOSAR ベーシック オンライン

## Agenda VectorAcademy

実施方法:	このコースはリモート形式で提供されます
所要時間:	8.0h (09:30-17:30)
受講対象者:	AUTOSAR 開発の初心者
受講目安・前提知識:	C 言語による車載 ECU 組込ソフトウェア開発の基本的な知識/経験をお持ちであること CAN、LIN、FlexRay など、ご使用になるバスシステムに関する基本的な知識をお持ちであること OSEK/VDX OS による車載 ECU 組込ソフトウェア開発の基本的な知識/経験をお持ちであることが望ましい 本トレーニング受講前に E ラーニング「AUTOSAR 入門」(無償)、はじめてシリーズ「はじめての AUTOSAR」をご覧ください。概要を事前に学んでいただけます。
ゴール:	AUTOSAR のコンセプトや基本用語、開発の流れの理解

### 1. 概要

車載ソフトウェアの標準規格として広く採用されている AUTOSAR—しかし、その仕様書の量は膨大であり、独力で読み解き、その全貌をつかむのは容易ではありません。

特に固有の用語やテクノロジー、従来開発との違いの理解に悩まれる方が少なからずいらっしゃいます。

このトレーニングでは、AUTOSAR 理解の助けとなるべく、AUTOSAR 登場の背景や目的の紹介をはじめとして、AUTOSAR で設計する上で確実に理解しておく必要がある、規格で定められているソフトウェアの階層構造やその要素(SWC, Port, Runnable, RTE, 各 BSW)を順を追って解説します。

もちろん、独特の用語や開発の流れの概要、典型的な導入形態の例についても紹介をしております。

### 2. アジェンダ

- > Overview and Objectives (概要および目的)  
AUTOSAR 登場の背景と AUTOSAR が目指すもの
- > AUTOSAR Application  
Application Layer SW-C (Software Component) および Port の概要
- > AUTOSAR RTE (Runtime Environment)
- > AUTOSAR BSW (Basic Software)  
各 BSW の役割概要
- > AUTOSAR Methodology (AUTOSAR 手法)  
開発の流れの概要
- > AUTOSAR in Practice (AUTOSAR の利用)  
AUTOSAR XML とベクターAUTOSAR ソリューション
- > Implications and Migration (AUTOSAR への移行とその影響)