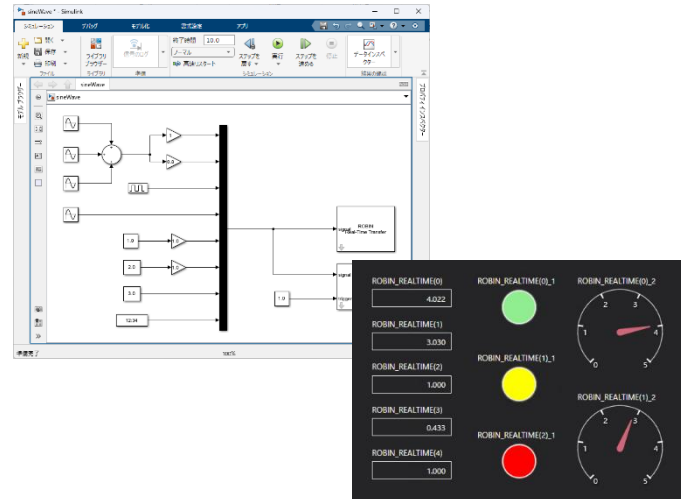


PASS-ROBIN-WPF

MATLAB/Simulink インターフェイスソフトウェア

- Simulink で作成したモデルを ROBIN で実行
- ROBIN の各種 I/O を使用可能
- ROBIN を制御・モニタリング
- 制御結果のリアルタイム保存
- スタンドアローンで動作するプログラムに対応
- 制御 GUI ツールをユーザで自由にレイアウト可能



実行環境

OS	Windows 10 / 11 64bit 版
MATLAB ※1	MATLAB R2022b 以降 ※2
ARM コンパイラ	GCC GNU Arm Embedded Toolchain Ver.10.3-2021-10 ※3
SDK	MCUXpresso SDK for EVK-MIMX8MP Ver.2.15.0 ※4

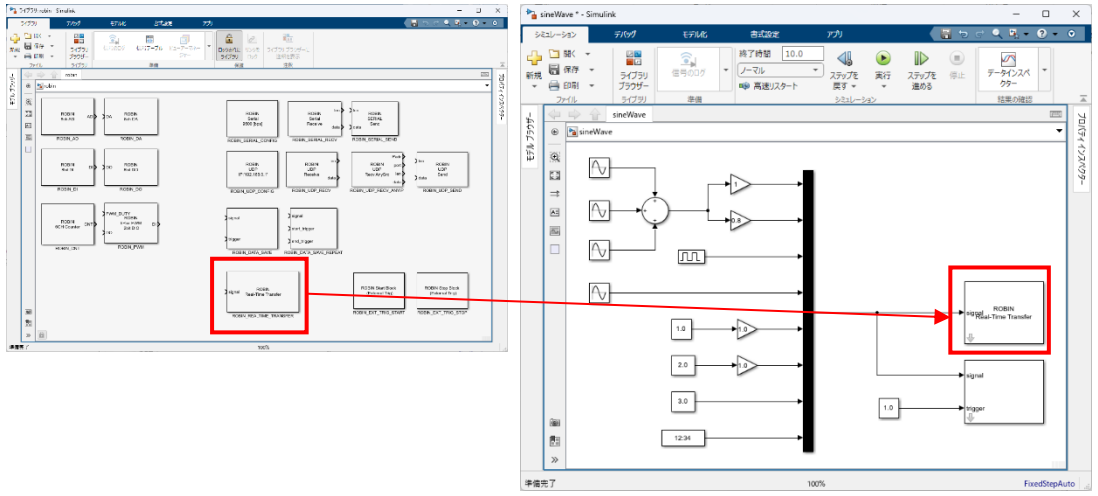
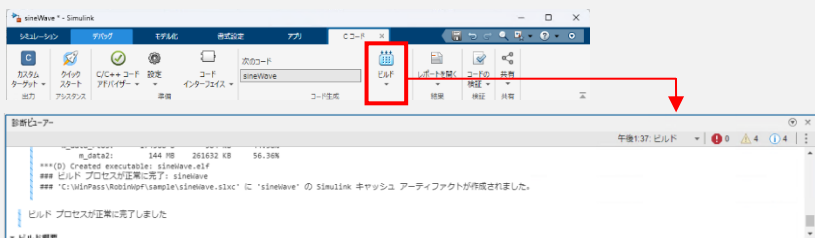
※1 : MATLAB , Simulink , MATLAB Coder , Simulink Coder が必須となります。

※2 : 最新 MATLAB バージョンへの対応については、弊社窓口までお問い合わせください。

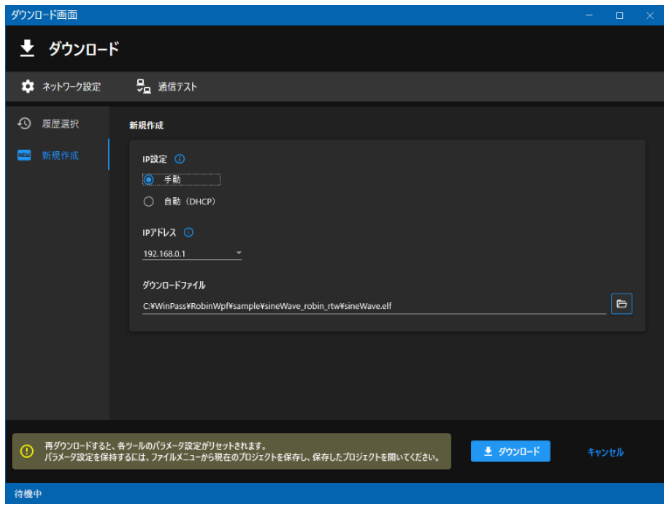
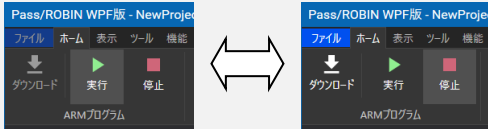
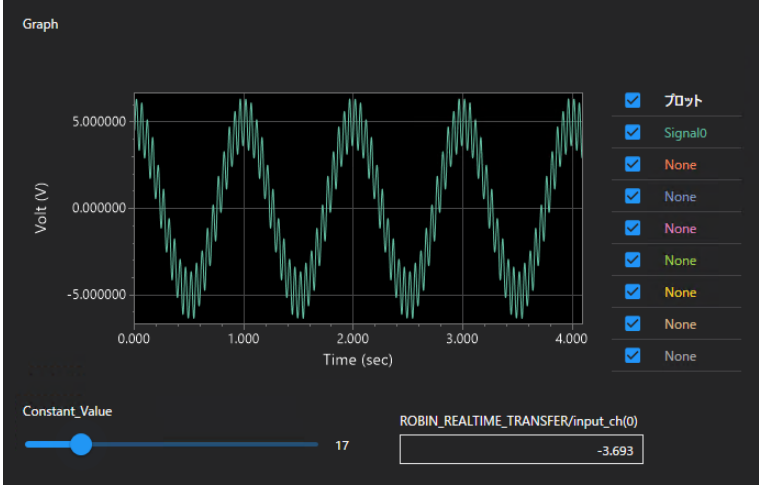
※3 : 次の Web サイトよりフリーダウンロード可能です。URL: <https://developer.arm.com/downloads/-/gnu-rm>

※4 : 次の Web サイトよりフリーダウンロード可能です。URL: <https://mcuxpresso.nxp.com/en>

DSP 制御ソフト開発フロー

モデル作成	Simulink で弊社の提供する ROBIN I/O ブロックを含むモデルを作成します。 
ARM 実行プログラム生成	Simulink Coder が Simulink モデルから C コードを生成し、ARM コンパイラを使用してビルドを行います。 

ホストアプリケーション機能概要

ROBIN へのダウンロード	Simulink Coder でビルドした ARM プログラムを ROBIN にダウンロードします。 
実行制御	ARM プログラムの実行/停止を制御します。 
モニタリング、データ保存	任意の信号の数値表示、Simulink モデルで指定した信号のグラフ表示およびデータ保存をリアルタイムで行います。 ホストアプリケーションからの指示による保存開始の他、I/O からの入力信号を保存開始トリガ信号として使用することも可能です。 
制御 GUI ツール	用途に合わせ制御 GUI ツールを自由にレイアウト可能です。 