



2017年11月吉日

各位

一般社団法人組込みシステム技術協会  
技術本部長 竹岡 尚三

ET/IoT2017 JASA 技術本部活動発表のご案内  
(JASA パビリオン内 展示&技術本部セミナー)

拝啓 時下ますますご清祥のこととお慶び申し上げます。

日頃は、JASA 活動にご支援ご協力を賜り、誠にありがとうございます。

さて、JASA 技術本部では、ET/IoT2017 会期中[11/15(水)~17(金)] カンファレンスにおきまして、各委員会の調査研究活動とその成果等発表の場を設けました。

つきましては、ET/IoT2017 にご来場いただき、JASA 技術本部各委員会の活動状況をご確認いただければ幸甚です。皆様のご来場、ご聴講お待ちしております。

敬具

## ET/IoT 2017 JASA 技術本部セミナー

11月15日(水) 13:00~16:40 会議棟 211+212

	講演テーマ/講演者
【JG-1】 13:00~14:00	STAMP/STPA 仕様シミュレータ開発 ~ The simulation tool for STAMP/STPA (Sim4stamp) ~ 安全仕様化 WG (積田 恵一)
	組込み開発におけるセキュリティの考え方~組込み製品開発におけるセキュリティの勘所~ 情報セキュリティーWG (牧野 進二)
【JG-2】 14:10~14:40	組込みシステムでロボットを自作しよう! 日本発のロボット制御インターフェイス OpenEL の活用 プラットフォーム WG (松本栄志)
【JG-3】 14:50~15:20	ロボット&ドローン、機械学習 OSS 情報の更新と、OSS の品質についてのアプローチ OSS 活用 WG (竹岡 尚三)
【JG-4】 15:30~16:00	レガシーコードの蘇生術~リバースモデリングツール RExSTM for C のご紹介~ 状態遷移設計研究 WG (山本 椋太)
【JG-5】 16:10~16:40	アジャイルと派生開発手法の活用による開発改善について アジャイル研究会 (秋谷 勤)

16日(木)は開場時間を1時間延長して、17時~18時は恒例の『ETフェスタ』を開催いたします。JASAブースでもお酒を用意してお待ちしております。ぜひ、お立ち寄りください!!



### JASA パビリオンでは委員会成果発表デモ展示を実施

※ 詳細は JASA HP をご覧ください

#### プラットフォーム研究会 “OpenEL 紹介 / ロボット展示”

”OpenEL”は、異なるハードウェア上での同一アプリケーションプログラムの実行を実現するために、ロボットや制御システムのためのソフトウェアプラットフォームの基礎部分を提供します。

これにより、デバイスのメーカー、デバイスのユーザー、ソフトウェアのユーザーは、異なるロボットハードウェアへのデバイスドライバの移植やアプリケーションプログラムの再利用が可能になります。このプラットフォーム”OpenEL”を本会場でご紹介いたします。

#### 状態遷移設計研究会 “RExSTM for C”

組み込みソフトウェア開発の現場では、レガシーコードの複雑化・肥大化やドキュメントの陳腐化に起因する問題が多く起こっている。この問題を解消、リバースエンジニアリングを補助するツール RExSTMfor C の紹介を行う。

## JASA 技術本部セミナー

ET2017HP より、セッション毎に事前登録してください

<p>【JG-1】</p> <p>13:00 ～ 14:00</p>	<p><b>STAMP/STPA 仕様シミュレータ開発—The simulation tool for STAMP/STPA (Sim4stamp)</b> 積田 恵一 氏 安全仕様化 WG</p> <p>STAMP/STPA を実施するにあたり、難しいのはトップダウンの抽象的概念から、具体的なハザードを引き起こす事象を想定することである。モデルを作成し、そのモデルの動きをシミュレーションしながらモデルの精度を高め、理解を深めて行くことをサポートするのツール (GPL v3 ライセンス) を試作してみたので紹介を行う。なお、ツールは GUI ベースのモデル生成、実行、結果表示機能を備え、ロジック部は VDM++ (Overture) を利用する。</p>  <p><b>組込み開発におけるセキュリティの考え方～組込み製品開発におけるセキュリティの勘所～</b> 牧野 進二 氏 情報セキュリティーWG</p> <p>情報セキュリティー WG での活動を通じて、組込み製品に求められる様々なセキュリティに対する課題に対する解決のため、一般的な脅威分析、脆弱性対策までの考え方を説明し、特に組込み機器開発における特有となる開発・設計の視点、留意事項に関して説明をする。</p> 
<p>【JG-2】</p> <p>14:10 ～ 14:40</p>	<p><b>組込みシステムでロボットを自作しよう！</b> 日本発のロボット制御インターフェイス <b>OpenEL</b> の活用 松本栄志氏 プラットフォーム WG</p> <p>OpenEL(Open Embedded Library)とは、モータの制御やセンサの入出力等におけるソフトウェア・インタフェースを標準化した次世代のロボット開発プラットフォームである。本公演では OpenEL についての紹介と、OpenEL を使用した事例のひとつとしてドローンの作成について紹介する。</p> 
<p>【JG-3】</p> <p>14:50 ～ 15:20</p>	<p><b>ロボット&amp;ドローン、機械学習 OSS 情報の更新と、OSS の品質についてのアプローチ 2017</b> 竹岡 尚三 氏 OSS 活用 WG</p> <p>オープンソースソフトウェア(OSS)は無償で使用できるソフトウェアである。高度なロボットやドローンをつくり上げることができる大規模な OSS ミドルウェアが、自動運転、ロボットなどで使用されている。また、人工知能ソフトウェアも OSS が多数ある。それらの大規模 OSS ミドルウェア情報の更新。また、当 WG では、OSS の品質評価について取り組んでおり、そのアプローチの進捗状況について述べる。</p> 
<p>【JG-4】</p> <p>15:30 ～ 16:00</p>	<p><b>レガシーコードの蘇生術～リバースモデリングツール RE x STM for C のご紹介～</b> 山本 椋太氏 状態遷移設計研究 WG</p> <p>近年、組み込みソフトウェア開発の現場では、機能の多様化や高品質の要望に伴いレガシーコードの問題が多く起こっている。JASA の状態遷移設計研究会では、この問題を解消すべく、以前よりレガシーコードから状態遷移表をリバースモデリングする手法の研究に取り組んでおり、その一環としてリバースエンジニアリングを補助する ツール RExSTM for C を開発している。本セミナーでは、このツールについて紹介する。</p> 
<p>【JG-5】</p> <p>16:10 ～ 16:40</p>	<p><b>アジャイルと派生開発手法の活用による開発改善について</b> 秋谷 勤 氏 アジャイル研究会</p> <p>アジャイル研究会では『アジャイルな考え方』を実践し、自分たちの開発の問題点を見つけその改善を進めてきた。 今回は問題点の解決策として派生開発推進協議会中部支部と連携し、開発改善を行った経験をご紹介します。</p> 