

ザイリックス、Embedded World 2013 で ARM プロセッサ ベースの 28nm Zynq-7000 All Programmable SoC を使った 10 種類の先進的なアプリケーション向けデモを実施

ザイリックスと広範なエコシステムが車載や産業その他のアプリケーション向けに Zynq-7000 All Programmable SoC ソリューションをデモンストレーション

ザイリックス社(本社：米国カリフォルニア州サンノゼ、NASDAQ：XLNX)は 2 月 21 日 (米国時間)、同社の [Zynq™-7000 All Programmable SoC \(システム オン チップ\)](#) を用いたアプリケーションと、Zynq-7000 All Programmable SoC をサポートするエコシステムを [Embedded World 2013](#) (ドイツ、ニュルンベルク、2 月 26～28 日、ザイリックス ブースは H1-205) でデモンストレーションすると発表した。複数のデモンストレーションを予定しており、車載ドライバー アシスタンス システムやマシンビジョン、バイオメディカル センシング、産業向けといった先進的なアプリケーションを紹介する。

All Programmable ソリューションを Embedded World の会場全体でデモンストレーション

ARM® Connected Community® (コネクテッド コミュニティ) の一員であるザイリックスは、ARM エコシステムの強みを活かし、デザインから製造、エンドユーザーによる利用までをカバーする完全なソリューションを提供している。さらに、IP プロバイダーや EDA ベンダー、エンベデッド ソフトウェア サプライヤー、システム インテグレーター、ハードウェア サプライヤーなど、20 社を超える[ザイリックス アライアンス プログラム](#) メンバー企業が、ARM の複数のテクノロジーをベースとした Zynq-7000 All Programmable SoC のパワーを Embedded World のフロア全体にわたってデモンストレーションする。

デモンストレーション

- **ドライバー アシスタンス プラットフォーム**：ザイリックスとザイロン社の車載ソリューション。360 度サラウンド ビジョンやリアビューカメラシステムに加え、車線逸脱警報や死角検知といったアプリケーションによって、複数の機能をひとつの Zynq-7000 All Programmable SoC に組み込む方法を開発者にデモンストレーションする。
- **バイオメディカル センサー**：ザイリックスとトピック社が開発したバイオメディカル センシング プラットフォーム。通常はデスクトップ PC が必要なこのプラットフォームを、Zynq-7000 All Programmable SoC を使うことでコンパクトなディスプレイと、センサーにつないだ小さなアドオンカードへと小型化できることを示す。
- **マシンビジョン システム**：ミッシングリンク エレクトロニクス社による、Zynq-7000 All Programmable SoC の高速並列シグナル プロセッシング機能のデモンストレーション。HD ビデオの高効率プロセッシングと

ハイ パフォーマンス解析機能による物体検出の実現によって、ハイ パフォーマンス マシンビジョン アプリケーションが可能となることを示す。

- **ハイパーバイザを用いたマルチ OS システム:** ザイリンクスと SYSGO 社によるデモンストレーション。ひとつの Zynq-7000 デバイス上で 4 つのオペレーティング システム (RTOS インスタンス 2 つと Linux インスタンス 2 つ) を同時に動作させる。
- **モーター/モーション コントロール:** ザイリンクスと QDESYS 社によるデモンストレーション。Zynq-7000 All Programmable SoC インテリジェント ドライブ プラットフォームに高精度低ノイズ多軸モーター コントロールとイーサネット通信機能を実装し QNX リアルタイム オペレーティングシステムを走らせることで、真のシングルチップ ドライブ システムが可能なることを示す。
- **産業向けリアルタイム イーサネット:** 柔軟な産業向けリアルタイム ネットワーキング プロトコルをひとつの Zynq-7000 デバイス上でデモンストレーション。EtherCAT または POWERLINK を実装する。
- **高信頼性イーサネット:** ザイリンクスと SOC-e 社が、信頼性と障害許容度が高いイーサネット通信をデモンストレーション。エネルギー市場アプリケーション向けにタイミング精度を高くし、Zynq-7000 All Programmable SoC 上にシームレス冗長性プロトコルと並列冗長性プロトコルを実装する。
- **PLC:** Zynq-7000 プラットフォーム上にインプリメントした PLC (プログラマブル ロジック コントローラ) によってさまざまなインプットやアウトプット デバイスを制御するデモンストレーション。この PLC プラットフォームは IEC61131-3 に準拠した EKWSsoftware 社の MULTIPROG プログラムを用いてプログラムされている。
- **リアルタイム ビデオ エンジン:** OmniTek 社の協力を得て開発されたリアルタイム ビデオ エンジンは Zynq-7045 デバイスにハード PCIe® コアを組み合わせた使用例で、1080p HD ビデオ ストリームを最高で 4 本までリアルタイムでプロセッシング可能である。このデモンストレーションでは、リアルタイム スケーリングやアルファ ブレンディングといったさまざまな計算集約型ビデオ機能も紹介する。
- **H.264 エンコーダ:** ザイリンクスと A2E 社のデモンストレーション。ビデオ監視や医療、エンターテインメントといったシステム向けに、強力なパワーが要求される 1080p30 H.264 エンコーダを Zynq-7020 デバイスに実装する。

ザイリンクスが参加するテクニカル セッション

2 月 26 日 (火曜日)

午後 0:30~1:00

セッション 04: システム レベル デザイン 「Zynq-7000 All Programmable SoC 上で安定したエンベデッド コンピューティング システムをつくる」ザイリンクス、ブルース ニューガード (Bruce Newgard)

午後 3:45~4:15

セッション 05: アンドロイド 「ハイブリッド プロセッシング アーキテクチャ向けアンドロイドの謎を解く」ザイリンクス、ダン アイザックス (Dan Isaacs)

2 月 27 日 (水曜日)

午後 1:30~2:00

セッション 08: FPGA および ASIC デザイン/SoC II 「車載ドライブ アシスタンス システム: All Programmable SoC のプロセッシング パワーを活用」ザイリンクス、ポール ゴラッチェ (Paul Zoratti)

午後 1:30～2:15

セッション 14: エンベデッド システム アーキテクチャ II 「オープンソースのコンフィグレーション可能なコプロセッシング エンジンによるエンベデッド システム パフォーマンスの向上」ザイリックス、ダン アイザックス (Dan Isaacs)

ザイリックスについて

ザイリックスは、All Programmable FPGA および SoC、3D IC の世界的なリーディング プロバイダーである。業界をリードするこれらデバイスで次世代設計環境および IP と共に提供することで、プログラマブル ロジックからプログラマブル システム インテグレーションまで、幅広いユーザー ニーズに応える。詳しい情報は、ウェブサイト japan.xilinx.com で公開している。

※ ザイリックスの名称およびロゴ、Artix、ISE、Kintex、Spartan、Virtex、Zynq、その他本プレスリリースに記載のブランド名は米国およびその他の国のザイリックスの登録商標または商標です。ARM は EU およびその他の国での ARM の登録商標および商標です。PCI、PCIe、PCI Express は PCI-SIG の商標であり、同社の許可のもとで使用されています。その他すべての名称は、それぞれの所有者に帰属します。

このプレスリリースに関するお問い合わせは下記へ

ザイリックス株式会社 マーケティング本部 神保 TEL: 03-6744-7740/FAX: 03-5436-0532

株式会社井之上パブリックリレーションズ ザイリックス広報担当 鈴木/関 TEL: 03-5269-2301/FAX: 03-5269-2305

下記のザイリックス株式会社ウェブサイトもご参照ください。

- トップページ : <http://japan.xilinx.com/index.htm>
- プレスリリース (日本語) : http://japan.xilinx.com/japan/j_prs_rls/
- このリリースの全文は次の URL を参照のこと :
http://japan.xilinx.com/japan/j_prs_rls/2013/events/embedded-world-2013.htm