

題：

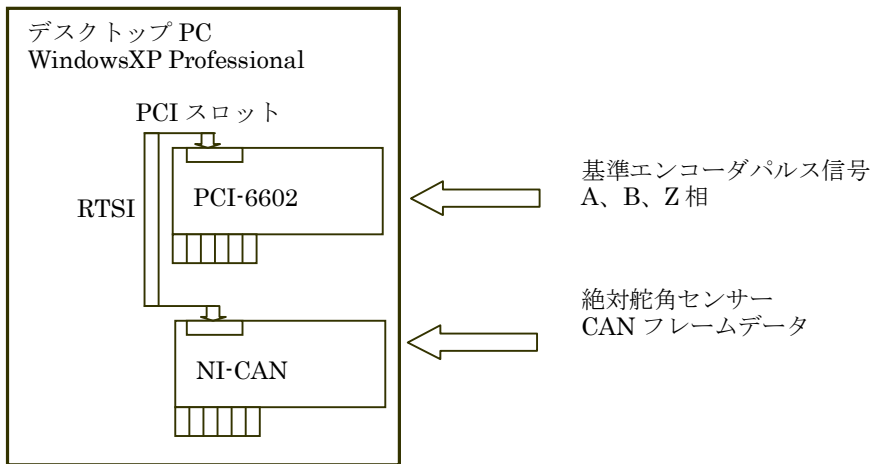
CAN 舵角センサー計測システム

1. 概略

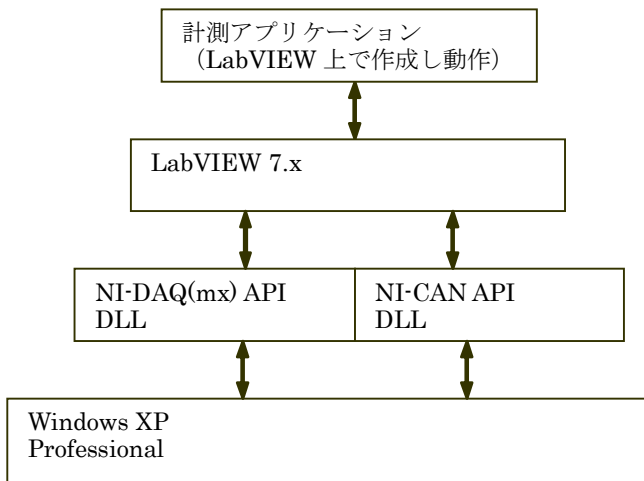
- CAN 舵角センサーの出力データをエンコーダ位置データと同期してサンプリングし、角度位置と舵角センサーデータの比較検討を行う

2. システム構成

2. 1. ハードウェア構成



2. 2. ソフトウェア構成



## 3. 開発、作成内容

- ・ エンコーダ位置、及び、CAN データは連続してサンプリングして行いモニター表示を行う。  
サンプリングデータは、CSV ファイルとしてセーブ可能。
- ・ 開発環境、ツール

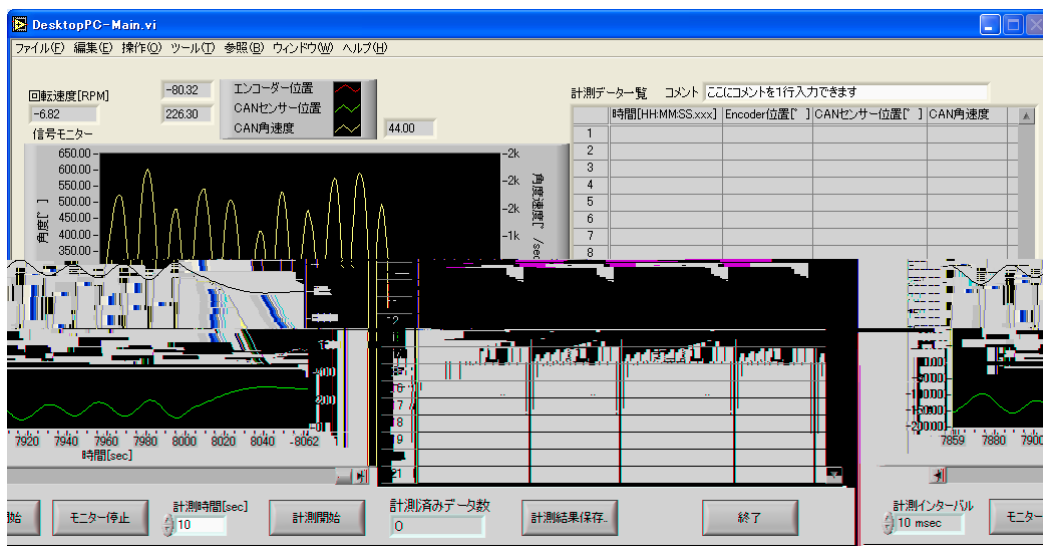
LabVIEW7

NI-DAQ : エンコーダボード用デバイスドライバー

NI-CAN : CAN ボード用デバイスドライバー

VC6++

## 4. 画面例



—以上—