平成 27 年度 春期 エンベデッドシステムスペシャリスト試験 解答例

午後Ⅱ試験

問1

出題趣旨

地球の環境保全へ社会的な要求が強まる中、太陽光、太陽熱、風力、バイオマスなどを利用したグリーンエネルギーへの関心が高く、エコカー、自然エネルギーを使った発電システムなどの研究・開発が進んでいる。本問では、帆とエンジンを組み合わせたハイブリッド推進力で航行できる貨物用帆船を題材に、与えられた条件下での制御性能及びエネルギー消費を評価する能力、センサの使用方法を検討する能力、センサ及びネットワークの問題と安全対策を検討する能力を問う。

設問			備考				
設問 1	(1)	(a) 機走推	性力 1.9				
		燃料消	19 19				
		(b) 畳帆を	·行い,帆を 50%に縮める。				
	(2)	ロードセル					
	(3)	a 50					
		b 60					
	(4)	センサの信	直の絶対値を得て,値が小さいときには,ポーリング周期を長くす				
		る。					
設問 2		1.8					
		SCU が送信					
	(4)	c 12.0					
		d 5.1					
		e 4.0					
		f 1.1					
		g 26.0					
		h 13.0					
		i 6.5 i 6.3					
		k 0.2					
			回転 → 展帆 → 畳帆 → 回転				
		秒数	48 48				
設問3	(1)		fにセンサ部だけの交換で対応できるようにするため				
			ていない入力に基準となる電圧を入力し、変換結果を確認する。				
			A/D 変換結果が正しいか				
			入力の選択が正しくできるか				
			換前後に正しく動作しているかを判定できるから				
	(2)	(a) 問題	情報系 LAN に接続した PC から,推進系 LAN に不正アクセスされ				
		機能	る。 DCU L CDC 即のパケットだけな活温されるファルな機能				
			PCUと GPS 間のパケットだけを通過させるフィルタ機能 ************************************				
		(D) HUU &	推進系 LAN に接続する。				

問2

出題趣旨

テレビ会議システムは電話会議システムに代わるコミュニケーションツールとして期待されており、近年のIP網の広帯域化や、映像及び音声圧縮技術の向上によって、急速に普及してきている。

本問では、発話者の認識が可能なテレビ会議端末を題材に、会議サーバとの接続手順や動画処理に関する仕様理解力、ソフトウェア構造及び機能仕様を実現するソフトウェアの設計能力を評価し、更に、機能追加時のタスクの変更点を分析、検討し、実現するための応用能力を問う。

設問			備考						
設問 1	(1)	(a)	a 未登録						
			b 登録失敗						
			c 一定時間經	一定時間経過					
			d 登録完了	登録完了					
			e 接続要求受	接続要求受信					
			f 切断要求受	f 切断要求受信					
		(b)	遷移元状態名	会議					
			遷移先状態名	待機					
			遷移条件	会議サーバとの通信途絶					
	(2)	(a)	g 2						
			h 4						
			i 4						
			j ⑦						
				_					
			<i>l</i> ⑤						
		(b)		f中なので,⑦の処理が待たされるから					
		` '							
設問2	(1)	(a)	管理タスクが操作画面バッファを編集中に、映像出力タスクが起動された						
		(1.)	とき 9						
	(0)	(c)	人物検出処理中 (ア) 発話者へ						
	(2)	(a)							
		-	(イ) 音声入力						
		(b)	(ウ) 出力映像 m 音声入力	以曾名安水					
		(a)	^ ~~ ~ ~						
			n 会議音声 o 音声出力						
		(c)	0 6 円 田 刀 カメラ切替え近						
	(3)	(a)							
	(3)	(a)	p スケラ歌目 q 発話者マー		順不同				
			r 4	7 V L 1/M					
			s 動画処理[)SP					
			t 圧縮・合成						
		(b)		・ りの内容と操作画面バッファの内容とを合成してモニタに出					
		(/	力する。						
設問3	(1)	魚腿	艮カメラの映像でないと人物検出ができないから						
		人物							
	(3)	(a)	u カメラ切春	孝え通知					
			v 音声方向追	<u></u>					
			u を送信する 理由	魚眼カメラの映像を出力するかしないかを判断する必要が あるから					
		(b)							
		(c)	w 人物の位置 x 魚眼カメラ						
		(0)	V VWHY 74 7. 7	< 2 N/W					