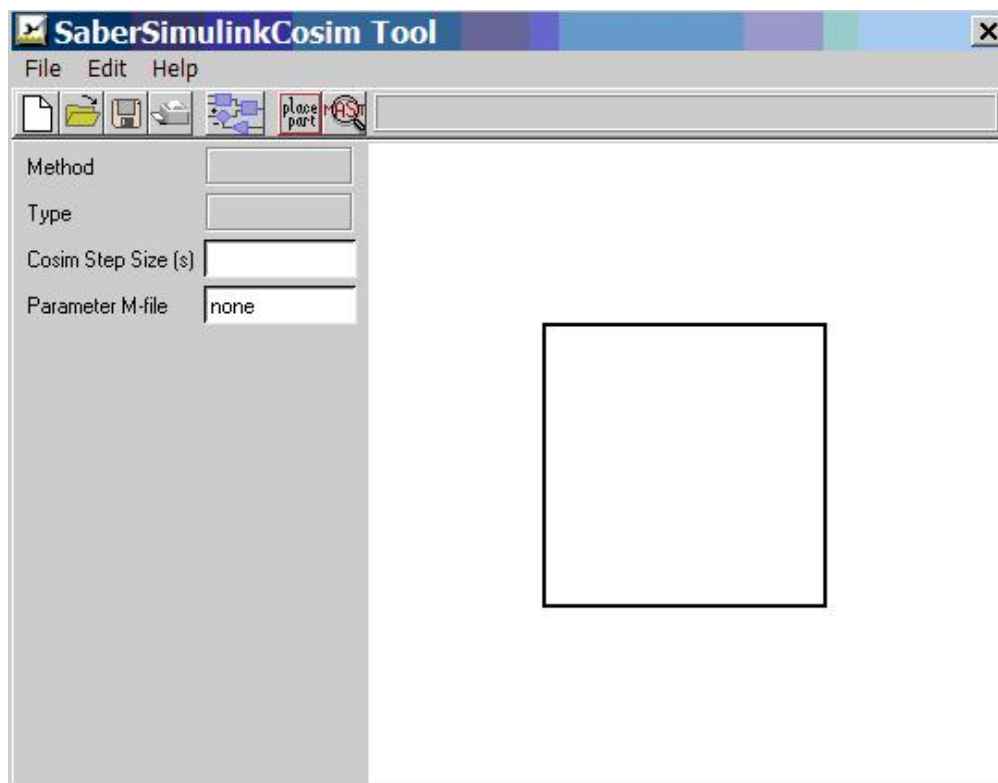


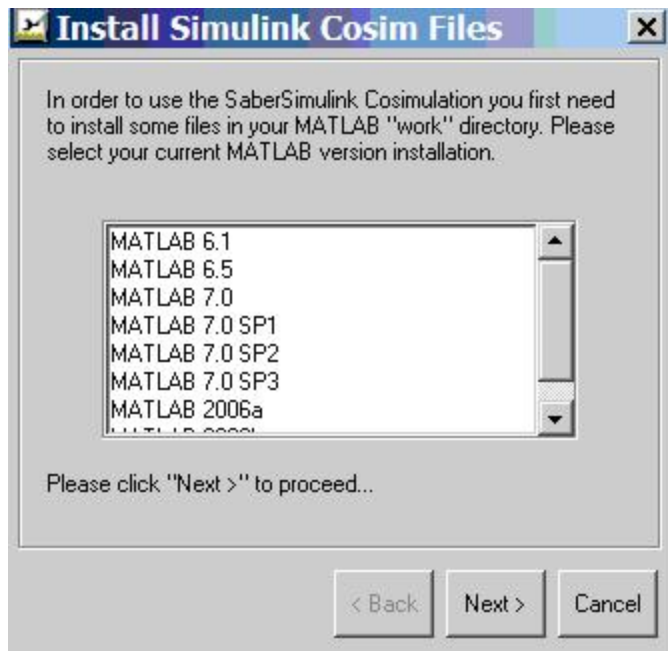
Saber 可以和 Simulink 实现协同仿真(Co-Sim),仿真时以 Saber 为主机,调用 Simulink,两个软件以固定时间步长交换数据.运用 Saber 和 Simulink 进行协同仿真的关键在于接口定义,需要在两个软件环境中分别进行适当的定义,才能实现 Co-Sim.下面以 Saber 软件自带的实例来介绍一下如何实现 Saber/Simulink 协同仿真.

首先确定是否已经安装了 Saber 和 Simulink 软件,本文 Saber 的版本是 2006.06, Simulink 的版本是 7.0.接下来需要在 Sketch 中安装与 Simulink 版本匹配的 Co-Sim 文件,具体过程如下:

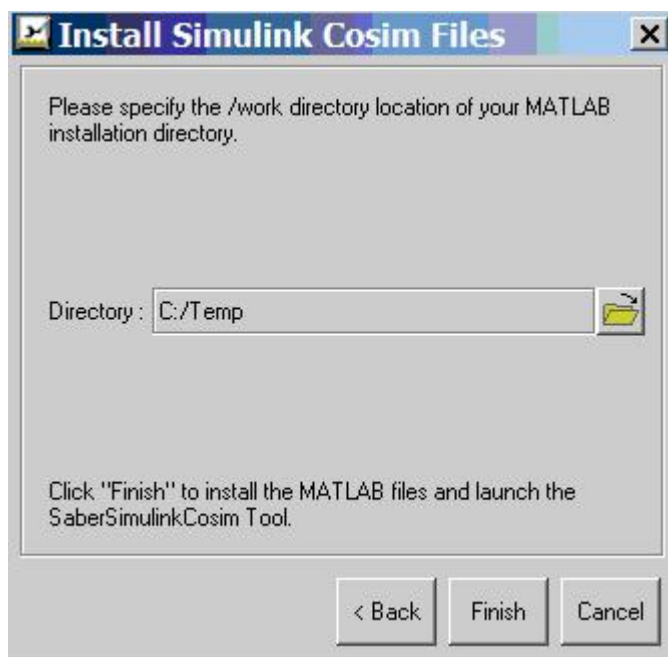
1 在 Sketch 环境中打开 Open the Saber/Simulink co-simulation tool 出现如下图所示的界面.



2 选择 File->Install Cosim Files... 命令出现如下图所示的对话框.



3 在该对话框中选择合适的 MATLAB 版本并单击 Next 按钮,出现如下图所示对话框:



4 将需要的文件安装在 MATLAB 安装目录下的 work 目录下,共有三个文件,具体如下:

SaberSimulinkCosim.dll
SaberCosim.mdl
saber.jpg