

モデルベース開発ソリューション モデルライブラリ

M-RADSHIPS® Model ライブラリ

詳しくはWEBで

M-RADSHIPS

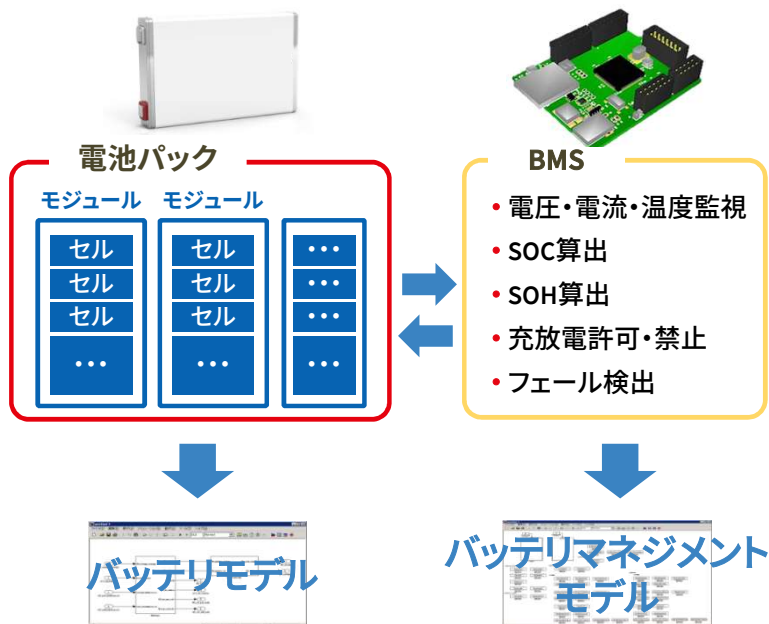
検索

M-RADSHIPS Model ライブラリは、設計効率の向上、ソフトウェアコンポーネントの再利用の促進に役立つ当社製モデルライブラリです

製品名	概要
M-RADSHIPS Battery Model	バッテリーモデル
M-RADSHIPS BMS Model	バッテリーマネジメントモデル
M-RADSHIPS Stepping Motor Block Set	ステッピングモータ・制御ライブラリ
M-RADSHIPS Motor Model	三相交流モータ・インバータモデル

バッテリーモデル
M-RADSHIPS Battery Model

バッテリーマネジメントモデル
M-RADSHIPS BMS Model



バッテリーモデル

- シミュレーション結果を構成単位で確認可能
[構成] セル・モジュール・ユニット・電池パック
- ユーザーのセル特性を組込むことが可能
- 任意に構成変更可能
 - モジュール内セル数
 - 電池パック内モジュール数 など

バッテリーマネジメントモデル

- 電池の電圧や温度を監視し、過充放電、高/低温度、高/低電圧のアラート信号を出力
- 充放電の許可/禁止の制御
- 電池電荷量からSOC(State Of Charge)を算出

適用例 : 車載機器 医療機器 産業機器 OA機器

ステッピングモータの挙動をシミュレーションするブロックセットです。

ステッピングモータは、産業用ロボット、半導体製造装置、MFP、発券機などの正確な位置決めが必要な制御装置に採用されています。

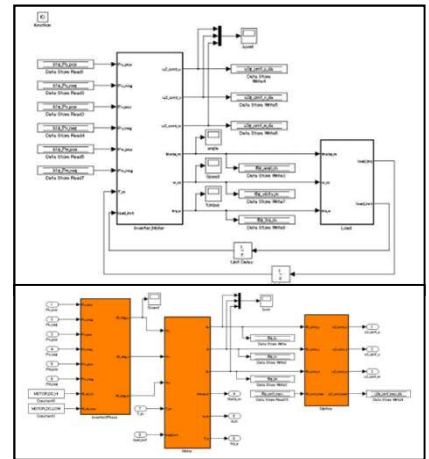
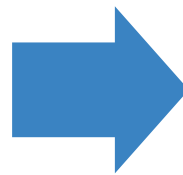
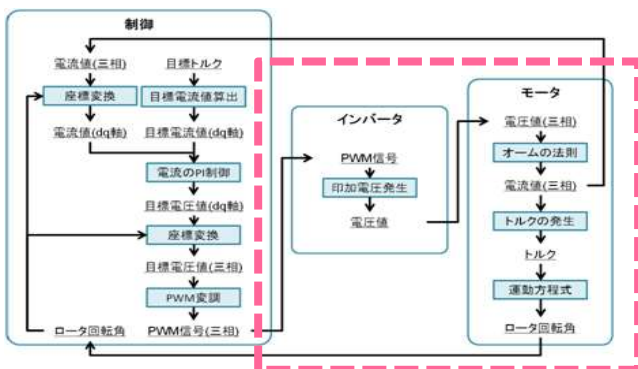
機能

- 3種のモータ動作
PTP動作/JOG動作/原点復帰動作
- 複数軸に対応
複数の軸を組み合わせて同期制御
- 干渉制御
独立動作するメカ同士の衝突を防ぐ制御

メリット

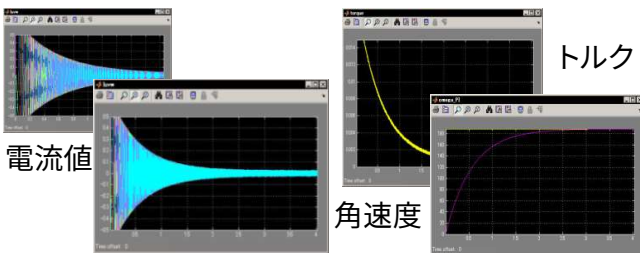
- PC上でシミュレーション可能
- 速度、移動位置情報をグラフで確認可能
- お客様によるプラントモデル作成が不要
- コードの自動生成
- リアルタイムシミュレータM-RADSHIPSへシームレスに搭載可能

三相交流モータ/インバータ構成をモデル化



モータ構成

- MILS環境：電流値、トルク、角速度など
シミュレーション実行時には以下の情報の確認可能



メリット

- Simulinkにより、PC上でシミュレーション実施可能
- 電流値、トルク、角速度情報をグラフで確認可能
- お客様によるプラントモデル作成が不要
- ソースコードの自動生成が可能
- リアルタイムシミュレータM-RADSHIPSへシームレスに搭載可能

※Simulinkライブラリのみでの構成となり、SimPowerSystemsなどは必要ありません

□本文中の会社名および製品名は各社が商標または登録商標として使用している場合があります。
□本資料の内容は予告なく変更される場合がありますのでご了承ください。