

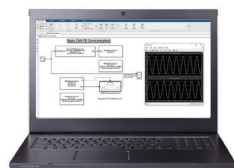
「Speedgoat アカデミックパッケージ」のご案内

セットアップの負担を軽減し、より多くの実践的学習を通じて現代のエンジニアリング教育をサポート！

Speedgoat アカデミックパッケージは、リアルタイムターゲットマシン、I/Oモジュール、デモシステム、自己学習用コンテンツを1つにまとめた教育プラットフォームです。組み込み制御やモータ制御をテーマに、すぐに開始できる実験環境を大学・教育機関向けの特別価格 でご提供します。

モデルベースデザイン(MBD)手法

Simulink® Real-Time™とSpeedgoatターゲットマシンは、MathWorks®製品群とシームレスに連携し、モデル作成からリアルタイム実行まで一貫したワークフローを実現します。



開発用コンピュータ

コントローラおよびプラントのモデリング

Ethernet



ターゲットコンピュータ

I/Oモジュール



被試験ハードウェア

(コントローラ、アクチュエータ、センサー)

✓ デモモデルを実行するために必要な
MATLAB®動作環境

MATLAB® Simulink® MATLAB Coder™
Simulink Coder™ Simulink Real-Time™

HILデモキットを実行するために必要なMATLAB®動作環境

MATLAB® Simulink® MATLAB Coder™ Simulink Coder™
Simulink Real-Time™ Simscape Simscape Electrical Stateflow

さらにHILデモキットにモデルを再実装する場合に必要な動作環境

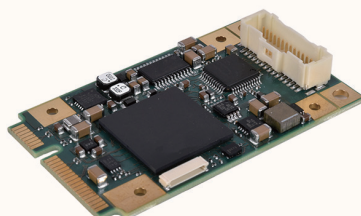
Motor Control Blockset Embedded Coder C2000 Microcontroller Blockset

スタートアップセット 対象製品ラインナップ



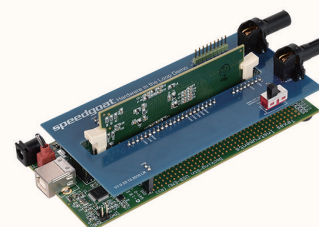
Unit Real-Time Target Machine

ラピッドコントロールプロトタイピング(RCP)や教育用途での使用に適した、コンパクトなターゲットマシン



FPGAモジュール

FPGAボード (IO397) / AI×4, AO×4, DIO×14
《Configuration Package》
・PWM×3, QAD×1, DIO×3, Int×1
・CAP×6, QAE×1, DIO×3, Int×1
・SPI×2, I2C×1, UART×1



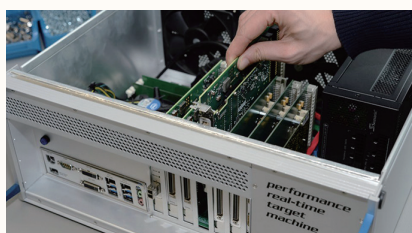
HILデモキット

HIL実験を行うためのコントローラでSpeedgoat FPGA向けインターフェース、コントローラモデル、そしてセットアップに必要なドキュメントをご提供



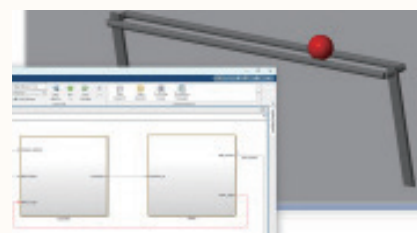
スタートアップデモキット

サーボモータやLED、スイッチを搭載し、これらの制御を実施するほか、アナログやI2Cのループバックテストも実施でき、幅広い実験・演習に対応できる多機能プラットフォーム



5年間サービスパッケージ

ハードウェアの不具合に対する修理保証およびSpeedgoatソフトウェアを最新の状態に保つためのソフトウェア保守サービス



自己学習用教材(基礎)

SpeedgoatおよびSimulink® Real-Time™をすぐに利用開始できる、サンプルモデルや解説付きライブスクリプトをご提供

「Speedgoat アカデミックパッケージ」のご案内

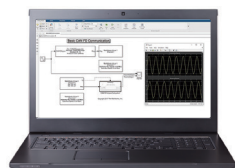
セットアップの負担を軽減し、より多くの実践的学習を通じて現代のエンジニアリング教育をサポート！

Speedgoat アカデミックパッケージは、リアルタイムターゲットマシン、I/Oモジュール、デモシステム、自己学習用コンテンツを1つにまとめた教育プラットフォームです。組み込み制御やモータ制御をテーマに、すぐに開始できる実験環境を

大学・教育機関向けの特別価格 でご提供します。

モデルベースデザイン(MBD)手法

Simulink® Real-Time™とSpeedgoatターゲットマシンは、MathWorks®製品群とシームレスに連携し、モデル作成からリアルタイム実行まで一貫したワークフローを実現します。



開発用コンピュータ

コントローラおよびプラントのモデリング

Ethernet



ターゲットコンピュータ

I/Oモジュール



被試験ハードウェア

(コントローラ、アクチュエータ、センサー)

✓ デモモデルを実行するために必要なMATLAB®動作環境

MATLAB® Simulink® MATLAB Coder™
Simulink Coder™ Simulink Real-Time™ Stateflow

さらにデモモデルをMILS環境で実行するために必要な動作環境

Simscape Simscape Electrical

HILデモキットを実行するために必要なMATLAB®動作環境

MATLAB® Simulink® MATLAB Coder™ Simulink Coder™
Simulink Real-Time™ Simscape Simscape Electrical Stateflow

さらにHILデモキットにモデルを再実装する場合に必要な動作環境

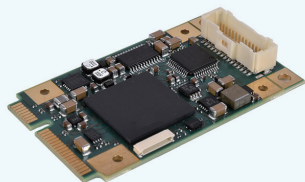
Motor Control Blockset Embedded Coder C2000 Microcontroller Blockset

モータ制御セット 対象製品ラインナップ



Baseline-S
real-time target machine

ラビッドコントロール
プロトタイピング(RCP)に
最適な、車載環境や実験室での
使用に適した、コンパクトなター
ゲットマシン



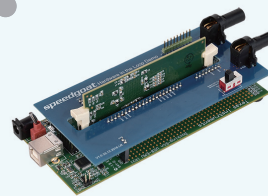
FPGAモジュール

FPGAボード (IO397)
AI×4, AO×4, DIO×14
《Configuration Package》
・PWM×3, QAD×1, DIO×3, Int×1
・CAP×6, QAE×1, DIO×3, Int×1
・SPI×2, I2C×1, UART×1



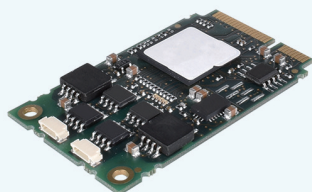
スタートアップデモキット

サーボモータやLED、スイッチを搭載し、
これらの制御を実施するほか、
アナログやI2Cのループバックテストも
実施でき、幅広い実験・演習に
対応できる多機能プラットフォーム



HILデモキット

HIL実験を行うためのコントローラで
Speedgoat FPGA向け
インターフェース、コントローラモデル、
そしてセットアップに必要な
ドキュメントをご提供



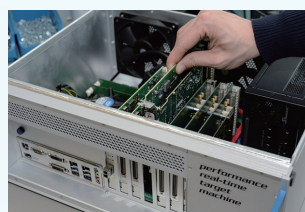
CANモジュール

CAN (IO691)
CAN FD/High Speed CAN 2ch



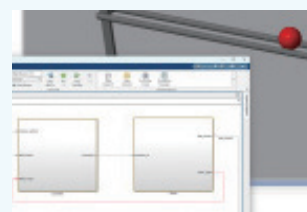
電動モータ制御キット

ベクトル制御を用いてブラシレス
DCモータを駆動し、制御実行中の
パラメータ調整や特性推定を実施。
実験にすぐ活用できる、
制御サンプルモデルも付属



5年間サービスパッケージ

ハードウェアの不具合に対する
修理保証およびSpeedgoat
ソフトウェアを最新の状態に
保つためのソフトウェア保守
サービス



自己学習用教材
(基礎&応用)

SpeedgoatおよびSimulink®
Real-Time™をすぐに利用開始
できる、サンプルモデルや解説
付きライブスクリプトをご提供