

Energid Syntasis™ 迅速なロボット設計の検証

Energid Technologies 社の Syntasis は、迅速にロボット設計を検証するソフトウェアの基礎構造を提供します。このソフトウェアには、可動式および固定式の両機構について衝突力学および関節力学と共に、高忠実度の高速ダイナミック・シミュレーションが含まれています。運動学的シミュレーションおよびダイナミック・シミュレーションは、乱択モンテカルロ・シミュレーションおよびパラメータ最適化解析に対応しています。

Syntasis は、フレームワークの 1 コンポーネントである Energid 社の Actin ツールキットを使用して、複雑なロボット機構の制御システムを自動的に生成できます。Syntasis は、XML ベースのコンフィグレーションを含み、Excel、MATLAB®、Mathematica®、および SolidWorks®を含む多くの開発支援ツールと統合します。

機能

- パラメータ解析、モンテカルロ解析、最適化解析
- 可動式および固定式のシステムに対応
- 分岐機構およびループ機構に対応
- 運動学的解析および動的解析
- インタラクティブな検証
- 制御システムの自動生成
- カメラおよびその他のセンサーのシミュレーション
- DLL プラグインに対応
- 高忠実度ダイナミック・アクチュエータ・モデル
- ネットワークベースのインタラクション
- Windows および Linux の動作環境に対応

