

# 「体験型MBDアカデミー」開催のご案内

株式会社MCOR

昨年末より開催しております「体験型MBDアカデミー」開催のご案内です。  
好評を頂きました「プラントモデリング講座」「制御モデリング講座」「HILS検証講座」に続き、  
「実務への適応講座」を開催致します。

「体験型MBDアカデミー」は、自動車業界を始め、ものづくり製造業界での開発業務において、MBD手法をいかに取り入れ充実させていくかをコンセプトとし、実物の自動車部品を用いた体験型講座となります。より実践に近い講座内容となっておりますので、MBD開発業務・品質維持業務での更なるレベルアップを目指し、お客様の業務にお役立てください。

ご多忙とは存じますが、是非ともご参加賜りますようご案内申し上げます。

\*本ご案内は、「MBDアカデミー」一連のカリキュラムにおける2つの講座のご案内となります。

## アカデミー講座内容

### 「実務への適応」講座

日程：2019年3月13日～15日（各日 10:00～17:00）

講師：藤田 俊紘氏

元三菱自動車開発本部副本部長、コンピュータ総合学園HAL専門学校 ロボット制御学部 前講師

受講料：180,000円（3日間）

コースの目的：開発業務・生産業務での品質レベル向上と、効率向上のためソフトモデルとハードモデルの連携補完を通じて内容向上充実を計る。また、計算モデルと実機の対応をパラメータスタディを通じてトライ&エラー方式で理解する。

達成目標：計算モデルおよび実機モデルについて、実際の検証環境・実機特性との違いの可能性を予見し対策を立てる事ができる基本的能力を身に付ける。

### 【シラバス】

#### 1. MBDとは（過去の講義復習）

#### 2. テーマの説明（ヘッドランプエーミング機構）

- ・ヘッドランプの機能、エーミング機構の重要性、理論について学びます。
- ・開発機能目標の立て方、モデルおよび実機の構造設計方法、モデル・プログラミングについて学びます。
- ・モデルと実機との摺合わせ方法を学びます。

#### 3. シミュレーションと実験機での検証

- ・実験機の構造を理解の上、プラントモデルの考察と製作を行います。
- ・SIMモデル実行と検証を行います。

#### 4. 結果まとめと応用

- ・検証結果を考察し追加検証すべき事柄を抽出して頂きます。
- ・追加の実験を行った上で、結果を発表頂きます。
- ・今後の応用を協議、意見交換、総括を行っていきます。

1日

1日

1日

※裏面もご覧下さい。

## ご受講者の要件等

### 【受講対象】

- ・高校レベルの数学（微分・積分）、物理（運動方程式、オームの法則）を履修された方。
- ・MATLAB/Simulinkの基本的な操作が可能な方。  
（Simulinkのブロックの追加、パラメータの変更等、チュートリアル程度の知識を有する方。）

## お申込み

- お申込みフォームのご記入にあたり、【個人情報の取り扱いについて】の内容をご確認頂き、ご同意のうえご記入ください。  
ご受講費用につきましては、後日連絡させていただきます。

お申込みフォーム送付先 **FAX 0564-32-6966** または **✉ bizinfo@mcor.co.jp**  
弊社HPからもお申し込み頂けます。

Topページの「お問い合わせ」から製品についての問い合わせフォームよりお申し込みください。

[https://www.mcor.co.jp/contact/products\\_form/](https://www.mcor.co.jp/contact/products_form/)

貴社名			
ご氏名		お役職	
ご所属部署名			
TEL		FAX	
メールアドレス			

### 【個人情報の取り扱いについて】

今回お客様よりご提供頂きます個人情報等は、弊社取扱い商品の販売またはサービス提供を目的に 利用させていただきます。  
弊社の個人情報保護規定については、弊社ホームページにてご確認ください。

## 会場

### 株式会社MCOR 本社オフィス

#### 住所

愛知県岡崎市北野町字二番訳124番地1

愛知環状鉄道「北野樹塚」駅 徒歩1分

※お車でお越しの際は駐車場を  
ご用意致しますので、事前にご連絡ください。



## 当日お持ち頂くもの

- ・ 受講票 ・ 筆記用具

## お問合せ



株式会社MCOR (エムコア)

<https://www.mcor.co.jp>

〒444-0951 愛知県岡崎市北野町二番訳124番地1

電話番号：0564-32-9947 担当：新出、井川 E-Mail：bizinfo@mcor.co.jp