

会社概要

社名	株式会社 NEAT	i-NEAT株式会社
設立	1991年 11月	2015年 3月
資本金	1,000万円	950万円
代表者	代表取締役 加藤 雄高	代表取締役 今井 淳介
事業内容	リアルタイムシミュレーションシステムの販売 計測機器販売	計測機器販売及びシステム開発 分析を中心としたアプリケーション及び プロセスコントロールシステムの開発
取引銀行	名古屋銀行 今池支店 三菱UFJ銀行 今池支店	岡崎信用金庫 安田通支店 あいち銀行 今池支店

仕入先・納入先

主要仕入先	OPAL-RT Technologies Inc. マイクロリンクシステムズ(有)	EGSTON Power Electronics GmbH (株)システムデザイン	Imperix Ltd.	中部電機㈱
主要納入先 (五十音順)	(株)アイシン (株)いすゞ中央研究所 カワサキモーターズ(株) (株)ジェイテクト (株)ダイヘン (株)東光高岳 (株)豊田中央研究所 日本電産モビリティ(株) (株)日立製作所 本田技研工業(株) 三菱電機(株) ヤンマーパワーテクノロジー(株)	(株)IHI 井関農機(株) (株)クボタ スズキ(株) (株)TMEIC (株)東芝 日産自動車(株) パナソニック(株) 日野自動車(株) マツダ(株) (株)明電舎	(株)IHIエアロスペース (株)エクセディ (株)小松製作所 (株)SUBARU (株)デンソー トヨタ自動車(株) 日新電機(株) 日立Astemo(株) 富士電機(株) 三菱自動車工業(株) ヤマハ発動機(株)	いすゞ自動車(株) 川崎重工業(株) (国研)産業技術総合研究所 ダイハツ工業(株) (一財)電力中央研究所 (株)豊田自動織機 (国研)日本原子力研究開発機構 日立建機(株) (株)堀場製作所 三菱重工業(株) ヤンマーホールディングス(株)
	大阪大学 京都大学 東京電機大学 東洋大学 名古屋大学 早稲田大学	大阪公立大学 中部大学 東京都市大学 徳島大学 名古屋工業大学	大阪電気通信大学 東京大学 同志社大学 豊田工業大学 三重大学	関西学院大学 東京科学大学 東北大学 長岡技術科学大学 室蘭工業大学

会社経歴書

1991年 11月	Nicolet社デジタルオシロスコープを販売する目的で株式会社ニートを設立。 ニートのアルファベット表記NEATは「Nicolet Electronics Advanced Technology」から来ている
2000年 1月	カナダOPAL-RT社と代理店契約 「自動車関連分野」でHILSシステムの販売を開始
2003年 6月	モデルベースソリューションを会社の主なビジネスとする
2004年 11月	(株)豊田中央研究所ライセンス商品「超小型データロガー」販売開始
2006年 3月	(株)豊田中央研究所ライセンス商品「卓上傾斜切削機」販売開始
2006年 5月	社名を「株式会社ニート」から「株式会社NEAT」に変更
2010年 7月	「電力・パワーエレクトロニクス関連分野」でHILSシステムを提案
2011年 8月	「モデルベースの開発プロセスサポート」ビジネスの強化
2015年 3月	米国Engineered Mechatronics, Inc.社と代理店契約 i-NEAT株式会社を設立
2016年 4月	Vプロセス統合ツール DRIP販売開始
2018年 9月	テキサスA&M大学と自動運転アーキテクチャ開発で協業 Imperix Ltd.社と代理店契約
2019年 2月	日本ナショナルインスツルメンツ アライアンス登録
2022年 2月	EGSTON Power Electronics GmbH 社と代理店契約

make a neat job of it!



住所: 〒464-0067
名古屋市中種区池下 1-11-21 サンコート池下ビル
TEL: 052-764-3341 FAX: 052-764-3340
mail: madoguchi-neat@neat21.co.jp URL: https://www.neat21.co.jp



i-NEAT 株式会社

make a neat job of it!

ラテン語で「光輝く」
これが NEAT の由来です
常識にとらわれず
新しい試みに積極的に取り組みます



リアルタイムシミュレータ

HILS (Hardware-In-the-Loop Simulation)

コントローラ(実機)とプラント(モデル)で制御システムの動作検証



MATLAB Simulink を中心にしたモデルベースのリアルタイムソリューションソフトウェア汎用 PC のプラットフォームに独自のハードウェア技術を組み合わせこれまで不可能とされてきたリアルタイムシミュレーションを実現



デジタルツイン

実環境・実システムと対になるシミュレーションによるリアルタイム診断・予測

送電系システム

系統事故などの検証

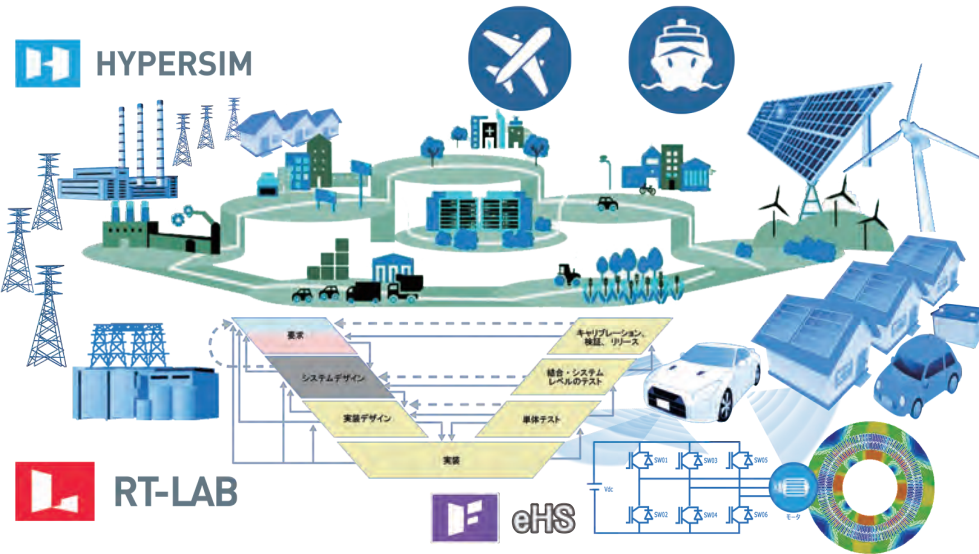
MMC 評価

保護リレー

サイバーセキュリティ

配電系システム

分散電源や配電系統の模擬
EV の充放電の影響解析



モータ・インバータ

JMAG-RT モデルを使った FEM ベースのシミュレーション
インバータ制御コントローラの評価システム

先進運転支援システム (ADAS)

複数モデルの協調シミュレーション環境
共通プラットフォーム

アンプ・RCP・パワーモジュール

パワーHILアンプ

最大出力 1.2MW で、電源 (source) モード、
負荷 (Sink) モードが可能な
広帯域 (フル出力 DC-5kHz、小出力 15kHz)
産業用アンプ



RCP コントローラ & パワーモジュール

産業、研究、教育用途に適した、
モジュール構造のパワーモジュールと、
RCP 用 MATLAB Simulink ベースでモデリングの
自由度が高いコントローラ



計測システム

MDL

超小型データロガー

高速運動体内の物理量計測 (温度, 歪, 変位, 等)



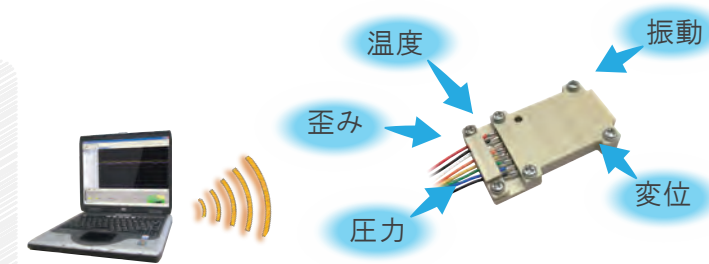
超小型軽量で高速運動体に直接搭載を
可能とし、温度、歪、圧力、振動、変位の
実働計測収録が行える超小型データロガー

計測自動制御学会“技術賞”受賞

高速運動体実働計測

超小型データロガー MDL シリーズ

MDL シリーズは高速で運動する部材局所の計測を行うために、超小型で高速運動体への直接搭載を可能とし、タイマー設定及び無線操作による計測収録を行い、高速運動体の温度、歪み、圧力、変位、加速度等のセンサ入力を行う実働計測が行えます



分析システム

卓上傾斜切削機

斜め切削で深さ方向の情報を確実に取得可能
目的に合わせて自動・手動タイプを選択

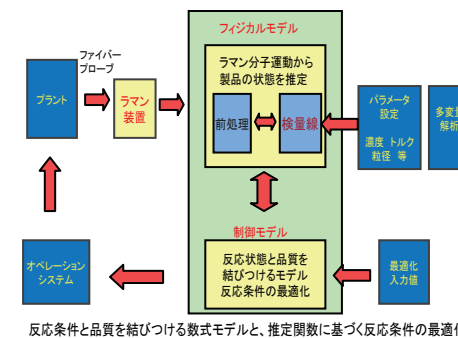


プロセスコントロールシステム

プロセス用ラマン装置や FT-IR を活用した
重合プロセス等のコントロールシステム

分析・データ解析・プロセス制御 プログラム開発

IR およびラマンスペクトルに対して様々なデータ処理を行い
必要な情報を得ることが可能。多変量解析を使った検量線の
作成を含む、プロセスコントロールシステムを提案



反応条件と品質を結びつける数式モデルと、推定関数に基づく反応条件の最適化