

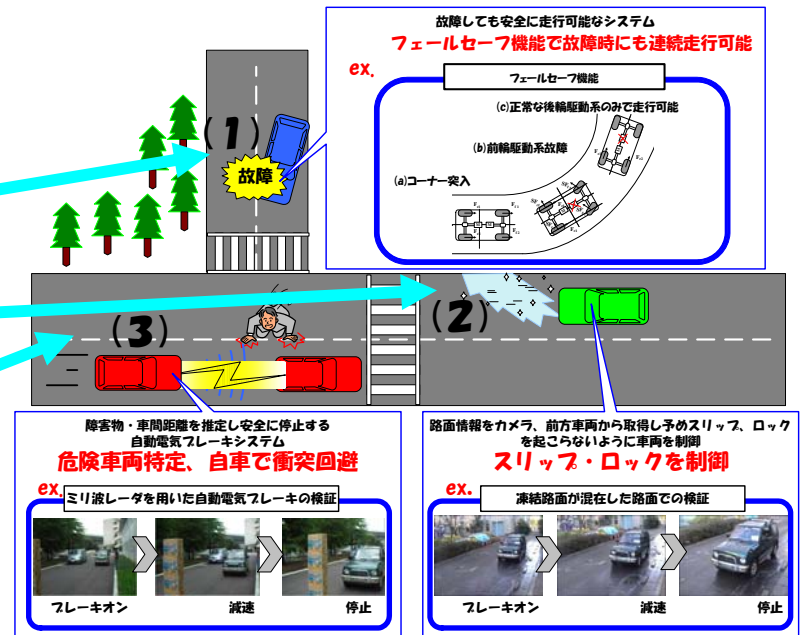
次世代を担うECO Vehicleの安全性を高めるための先端技術

システムデザイン研究科ヒューマンメカトロニクスシステム専修 博士前期課程
 佐々木、横田、荒木、高橋、小沼、斎藤、龍岡 環境制御システム研究室(武藤研究室)
 E-mail:nmutoh@cc.tmit.ac.jp

<概要>

下記の特徴を持つ次世代の環境対策車としての性能を持つ
 前後輪独立駆動型電気自動車の安全性を高めるための研究

- (1). 故障時の追突防止(フェールセーフ構造)
 - i. 直線走行時におけるフェールセーフ機能
 - ii. コーナリング走行時におけるフェールセーフ機能
- (2). 走行状態に適した加減速性能(前後モータへのトルク分配)
 - i. 路面状態によらない制動時のホイールロック制御
 - ii. 始動時のホイールスピン制御
- (3). 車両間の走行内部情報を無線通信により相互監視、
 障害物認識距離推定により危険時に適切にブレーキ制御を行なう安全システム



詳細については後ほど
 システムデザインフロンティアセッション
 2F コンベンションホール 第1会場にて
 15:50~講演予定