

電気自動車の運動制御

モータで走るEVの優位性

- ・トルク応答が速い(エンジンの100倍)
- ・タイヤと路面間の力を計算できる
- ・各輪独立に駆動できる



エンジンで走る車より
優れた運動制御が可能に！



FPEV-3

インホイールモータ

- ・ホイール部に内蔵されており、次世代の自動車駆動用モータとして注目されている。分散配置することで各駆動輪を独立駆動できる



FPEV-2 Kanon

- ・完全オリジナル電気自動車。前後輪を独立に操舵可能。インホイールモータを後輪に2基搭載し、最大トルク680[Nm](5リッタークラスエンジンと同等のトルク)！！

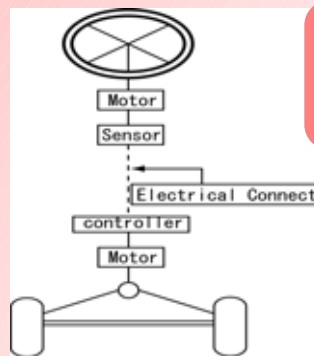
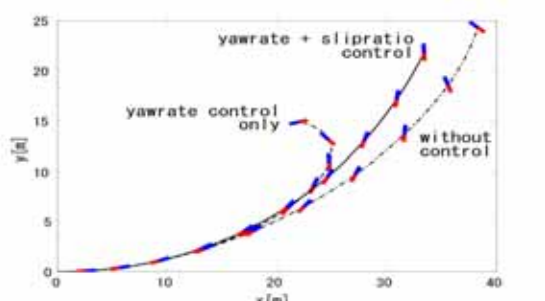


Lancer Evolution MIEV

- ・三菱自動車との共同研究で次世代電気自動車MIEVを用いて運動制御の有効性を証明した！

雪道における旋回姿勢制御と トラクション制御の協調

- ・各輪の駆動力を独立に制御することで車のコーナリングをサポート
- ・トラクション制御を加えることで雪道でも安定して曲がれる車の制御系を研究



アクティブ四輪操舵による 車両姿勢制御

- ・ドライバーの操舵を電気信号により前後輪に伝えて自動的に操舵(アクティブ操舵)
- ・後輪もアクティブに操舵することで理想的なコーナリングを実現する制御系を研究

ピッチング制御

- ・停車時の車の前後の揺れ(ピッチング)を駆動輪のモータトルクにより自動的に抑制する制御系を研究

