

SR60 - Torus

From *Anthony Best Dynamics*

SP6023 – 概略仕様 – ISSUE 1



Torus – “円周にふれることなくステアリング軸の周りを3次元空間の中で円周上の回転によって発生する面回転(環状)の意。”

現行システムの問題点：

- 通常のステアリングロボットシステムは、動作中ドライバーがステアリングホイールに触れることは安全面から出来ません。
- 車両から標準ステアリングホイールを外すことによりアクティブサス及びESCシステムで使用しているいくつかのセンサーが使用出来なくなります。
- 通常のステアリングロボットは、ロボットの安全使用の為にステアリングホイール用エアバックを使用出来なくする必要があります。

Torus ロボットシステムによる解決：

SR60-Torus ステアリングロボットシステムは、車両ダイナミックテスト用に新しく変革し、上記問題点を改善したパテント設計となっています。

Torus 用モーターは軽量で、システムは現行のステアリングホイールの中心になるように調整可能なクランプを使用して取り付けます。

車両の標準ステアリングホイールに取付けられた **Torus** システムの大きな空間は、ロボットシステムを外すことなくセフティー用エアバックの使用を可能にしています。

Torus 用モーターは、低フリクションベアリングを使用した直接駆動のブラシレスモーターを使用しています。減速器やクラッチを使用していません。

車両は、組み込まれたステアリングリムを使用してマニュアルドライブが出来ます。

モーターの機能特性は、従来の **ABD** 社ステアリングロボット **SR60** 用のモーターと類似しています。そして最大 **60Nm/1200deg/s** が要求される **NHTSA** のロールオーバーテスト及びスピニアウトテストを超える設計となっています。



エアバッグ動作試験

モーターは、表写真の様に平行リンク機構及びニューマティックストラットにより車両フロアとウインドスクリーン、または直接ウインドスクリーンによって支えられています。

ステアリングトルク測定方法：

- モーター電流値から
- 平行リンク機構のロードセルから
(ロボットがニューマティックストラットで支えられている時平行リンク機構に組み込まれる)
- ステアリングクランプアタッチメントに組み込まれたロードセルから

Torus システムは、**ADB** 社の車両搭載コントローラー **Omni** 及び **Mono** で使用でき、ブレーキロボット、アクセルロボット、クラッチロボット及びギヤーチェンジロボットと共に使用できます。

Motor 性能

SR60-Torus		Conventional SR60	
Maximum torque:	70Nm	Maximum torque:	70Nm at up to 580°/s
Torque knee point:	60Nm at 1500°/s	Max. continuous torque:	60Nm at up to 1000°/s
Max. speed:	2500°/s at up to 30Nm	Max. speed:	2500°/s at up to 24Nm
Motor mass:	9kg	Motor mass:	12.5kg

更に詳細情報及び他の製品についてのお問合せは下記までお願いします。



株式会社ダイナテック

〒221-0823

神奈川県横浜市神奈川区二ツ谷町3番地 内山田ビル

TEL : (045)290-8520(代) FAX : (045)290-8521

E-mail : sales@dynatech-jp.com