

Techno-Fronter モーションエンジニアリング展 2012 展示会

日時：2012年7月11日～13日

場所：東京ビッグサイト（お台場）



Techno-Fronter モーションエンジニアリング展 2012・法政大学ブース



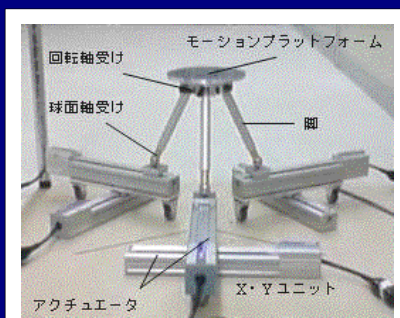
Techno-Fronter モーションエンジニアリング展 2012・法政大学ブースの展示の様子

研究所のミッション Mission of HAMS

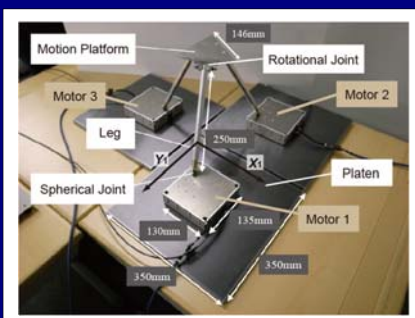
広範な技術の横断・複合・高度化が求められる先端モーションシミュレータ技術分野の研究開発の進展に貢献し、関連技術者や研究者の情報交換や交流と育成およびシミュレータという総合学際分野の教育研究に資することを目的として、2009年3月、法政大学大学院 先端モーションシミュレータ技術研究所（HAMS）が設置されました。本研究所は、学内における先端モーションシミュレータ技術に関する最新の学際的共同研究活動を広く学外にもアピールするとともに、関連する国内外の企業・研究者や研究機関と積極的に連携し、モーションシミュレータ研究を強力に推進します。

三脚平行メカニズム Parallel Mechanism

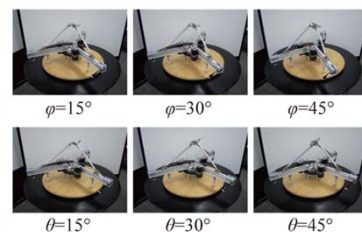
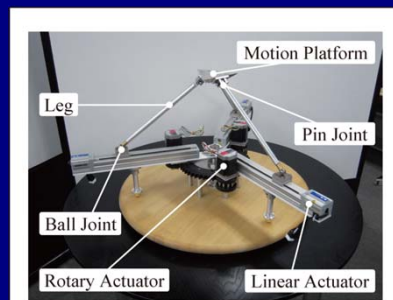
HAMSはデザイン工学部や理工学部の教員をはじめ、学内外の組織との産官学連携により運営されています。HAMSで開発された三脚平行メカニズム（特許取得）は、アクチュエータで支える従来のスチュアート平行メカニズムに比べ、駆動用アクチュエータをすべて土台に配置するため、機敏な運動性能を実現できます。またこれをフライトシミュレータなどのモーションシミュレータの運動機構に用いることにより、従来のスチュアートプラットフォーム型比べ、運動範囲を広く、設置面積を大幅に小形化でき、各方面で話題となっています。



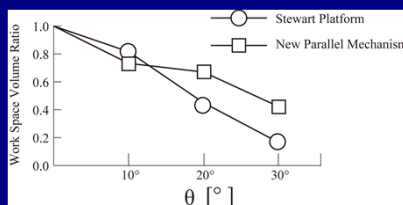
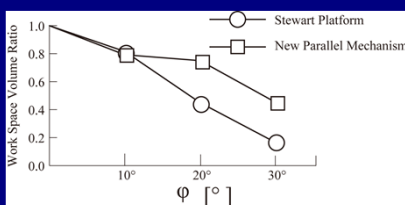
試作モデル1号機



試作モデル2号機



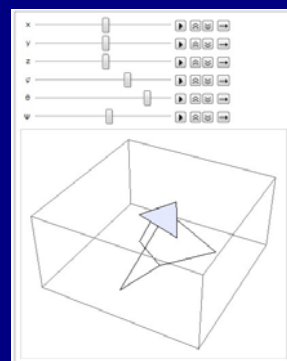
試作モデル3号機と動作



三脚モデルと従来モデルとの動作範囲比較



三脚モデルと従来モデルとの大きさ比較



解析のために開発したシミュレータ

本研究は(財)JKAオートレースによる補助金「平成23年度ビークル用小形シミュレータ研究補助事業」の支援により実施された。