

運転体験： 人の知覚・MiL・HiLを連携させ正確なシステム開発を実現



主な特徴の概要

- 実際のハードウェア統合: 実際のステアリング/ブレーキシステムをドライバ・イン・ザ・ループ (DiL) 環境に組み込み、リアルな運転体験を実現。
- 高精度なステアリングダイナミクス: 先進的なMXPfefferSteeringModelにより、厳格なシナリオにおいても安定したリアルな反力フィードバックを実現。
- 本物さながらの運転感覚: エンジニアやお客様が、単なるシミュレーション近似値ではなく、真のステアリング挙動とブレーキフィードバックを体感可能。
- 早い段階での仮想検証: 実物プロトタイプが完成する前段階で課題を検出し、ADAS機能と連携するステアリング／ブレーキのキャリブレーションを実施、時間とコストを削減。
- 一貫した評価: 主観的印象と客観的データを統合し、MXevalを用いた信頼性の高い自動性能評価を実現。
- モジュール式 & プラグアンドプレイ: HiL/MiL/DiL環境を容易に切り替え、最大限の柔軟性と効率性を確保。

問合せ先: 株式会社ニュートンダイナミクス (担当: 小林祐範)

📞 070-3252-0463

✉️ masanori.kobayashi@newtondynamix.co.jp

🌐 <https://www.newtondynamix.net/>



MX[®] テストシステム

真の体感型ステアリング体験

リアルな操舵感を実現する高精度反力フィードバックユニット。モデル・イン・ザ・ループ用に Pfeffer MXsteeringmodel と、ハードウェア・イン・ザ・ループ (HiL) およびドライバ・イン・ザ・ループテスト用に MXsteerLink と連携します。

おすすめ商品:

- **MXsteerWheel RTpro**
- **Pfeffer MXsteeringmodel**



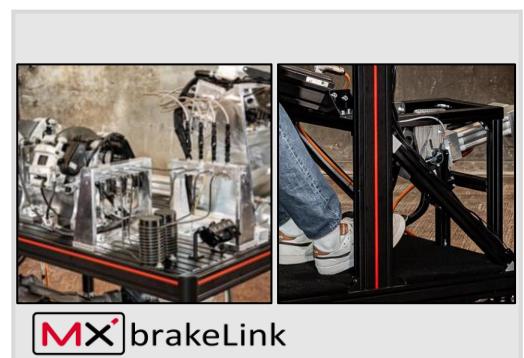
MX[®]steerWheel RTpro

ドライビングシミュレータ向け

バイワイヤ技術による高度な技術で、HiLシステムをドライバにダイレクトに連携。

おすすめ商品:

- **MXsteerLink: MXsteerWheel RTpro + MXsteerHiL**
- **MXbrakeLink: MXbrakePedal + MXbrakeHiL**



MX[®]brakeLink

全プラットフォームにおける現実的な負荷条件

シミュレータ、ダイナモを使ったテストベンチ、実車両において、実機のステアリングシステムを統合、本物の運動特性を実現します。

おすすめ商品:

- **MXsteerAct**



MX[®]steerAct

シームレスな統合と拡張を実現する先進的なHiL構成

