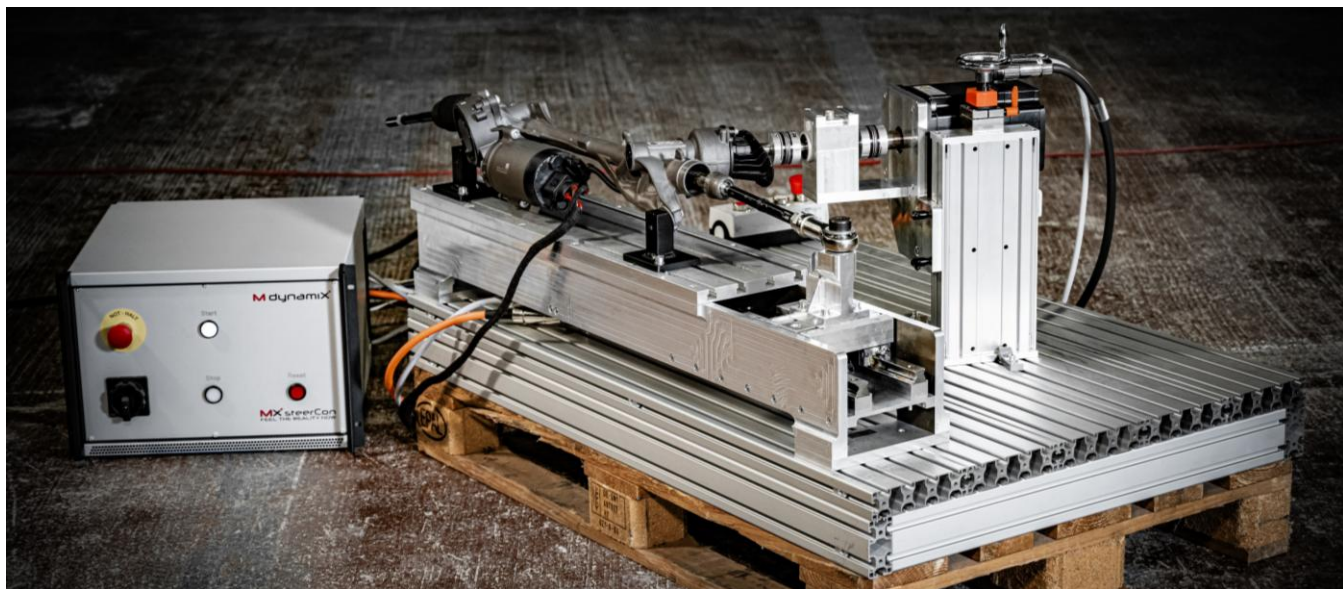


MXsteerHiL: ADASおよびステアリング開発のための効率的・現実的・モジュール式のシステム



主な特徴

- 実ステアリングシステムを用いたステアリングおよびADAS機能の効果的かつ迅速に開発
- 本物の操舵感を開発エンジニアやお客様為にドライビングシミュレータや 実験室で検証
- 従来型およびステアバイワイヤシステムの両方において、仮想環境での早期問題検出を可能にし、リアルな操舵感を提供
- 仮想環境において主観的評価と客観的評価の一貫性を実現
- 仮想環境における初期適合
- お客様の個別ニーズに対応したモジュール式ステアリングシステム用テストベン
- プラグ＆プレイ: 最高効率を実現する簡単な操作性
- MXeval自動評価ソフトウェアおよび一般的な開発ツールすべてに対応

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/>

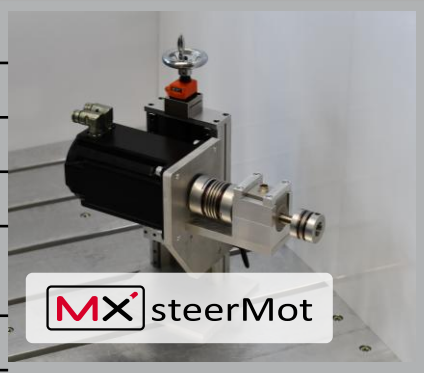


MX steerHiL

定常的な応力	最大8 kN
瞬間最大応力	16 kN
寸法	1,100 x 200 x 250 [mm]
重量	約80 kg
最高移動速度	± 330 mm/s
最大ステアリング角速度	± 2300 °/s



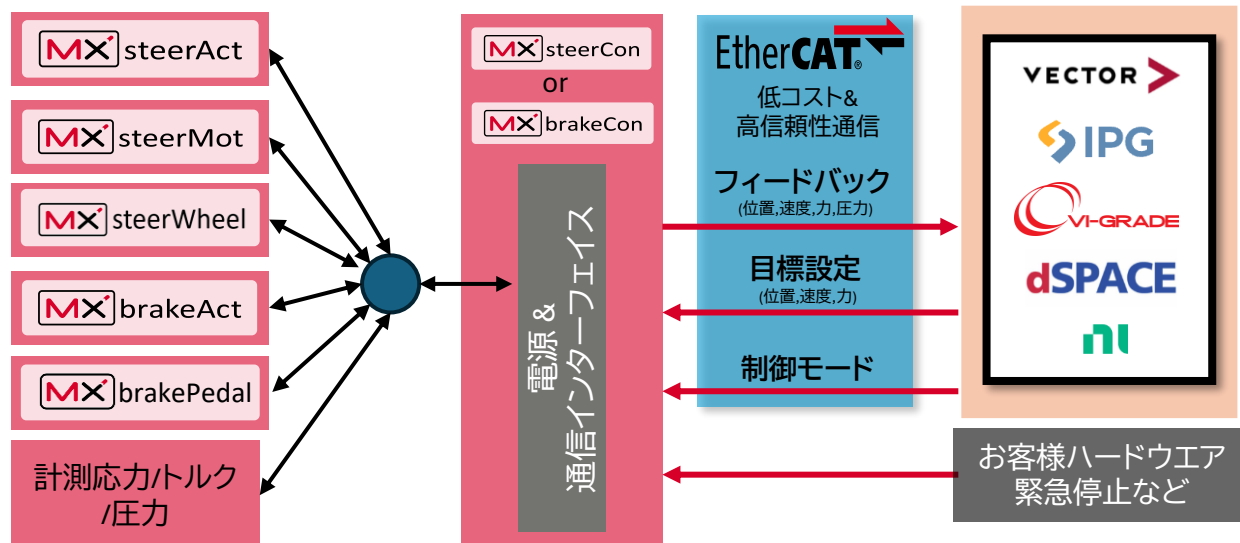
定常的な応力	± 11.0 Nm
最大トルク	± 29.0 Nm
最大角速度	± 6,000 °/s
寸法	190 x 165 x 190 mm
角度計測	一体化エンコーダ (精度 < ± 0.001°)
トルク計測	最大20Nm計測可能なセンサ



定常的な応力	± 11.0 Nm
最大トルク	± 29.0 Nm
最大角速度	± 6,000 °/s
寸法	190 x 165 x 190 mm
角度計測	一体化エンコーダ (精度 < ± 0.001°)
トルク計測	最大20Nm計測可能なセンサ



洗練されたシステム構成により、あらゆる(既存の)リアルタイム環境(HILハードウェア)に接続可能



注: お客様のご要望に応じてカスタマイズも可能。