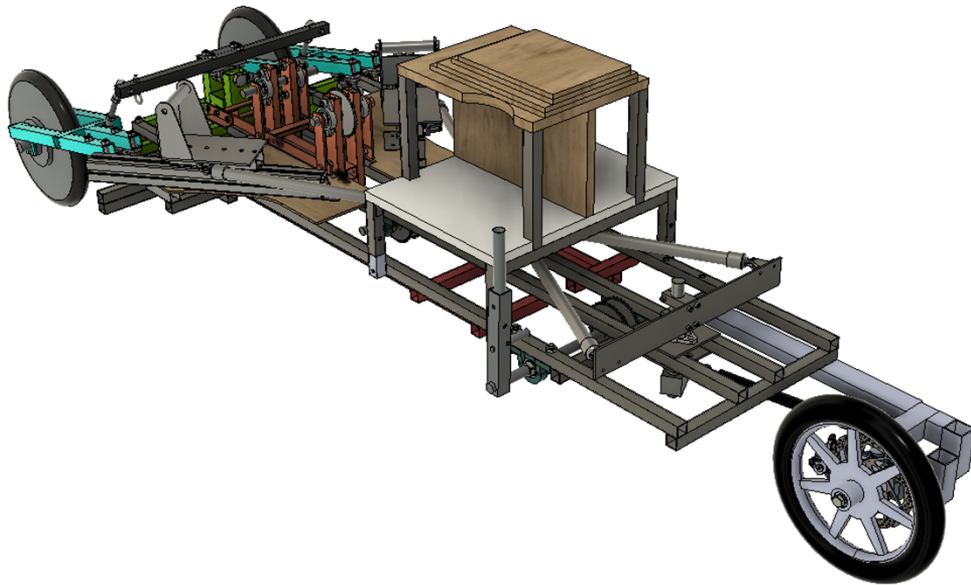


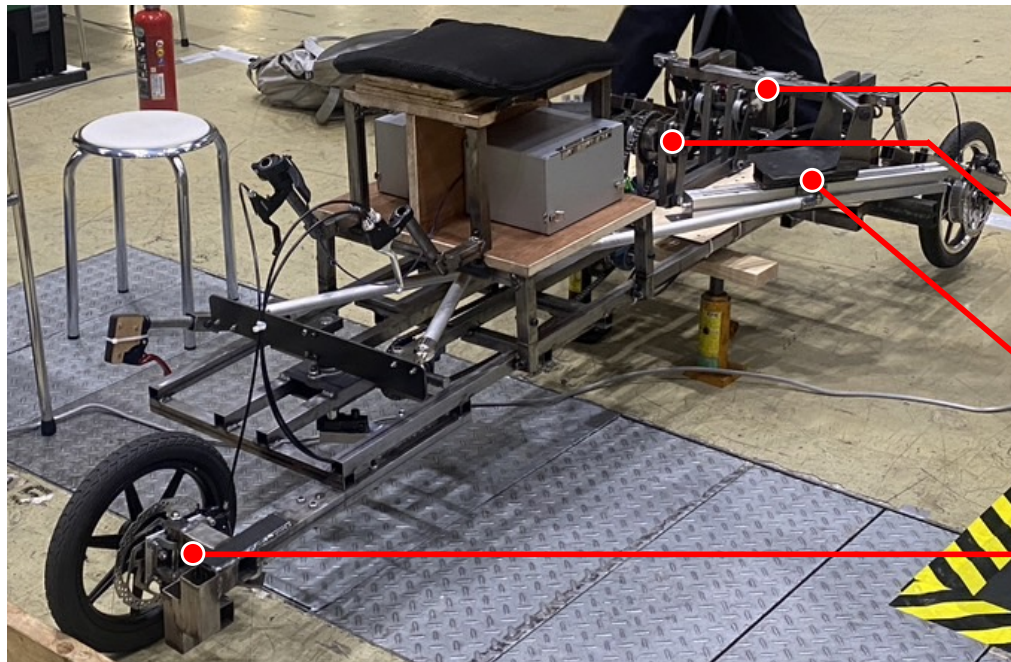


既存の電動モビリティは画一的

移動ではなく、**操作性、操縦の楽しさ**に
主眼を置いた乗り物を創りたい



全身で操作する新しい電動モビリティ



搭載機構一覧

● 揺動イコライザリンク機構

車体をバンクさせた旋回を実現

● 傾き復元力可変リンク機構

車体の水平維持復元力の強さの切り替えを実現

● 足による操舵リンク機構

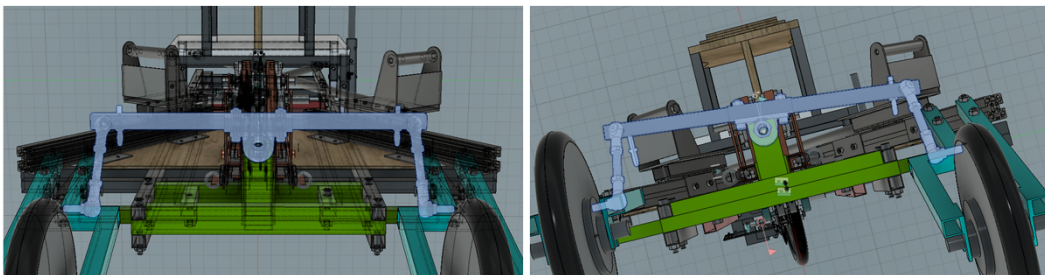
全身を使ったダイナミックでスリリングな操作感を実現

● ハブステアリング機構

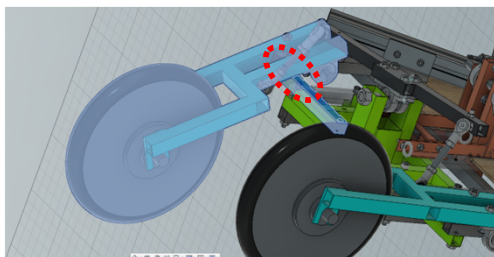
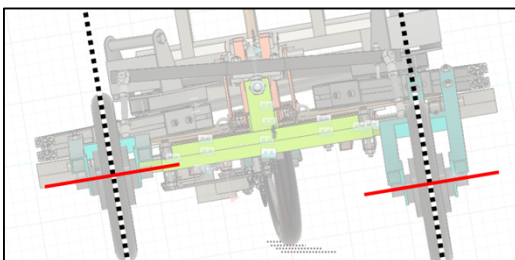
デザイン性、見た目のカッコよさ、ロマンを実現

1. 揺動イコライザリンク機構

車体がバンクすることにより、旋回を行う
片方の後輪が下がると、もう一方の後輪が上がる構造

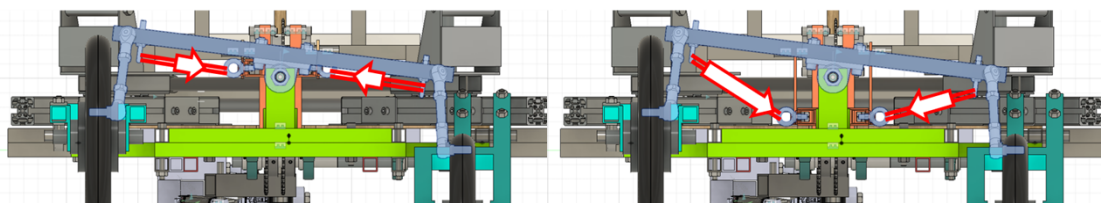


この機構を採用することで、下図の様な車体のバンクを実現
車体の転倒防止のため、バンクの最大角を抑制する機構を採用



2. 傾き復元力可変リンク機構

車体の傾きを戻す力を調整可能な機構
低速時はジャイロ効果が少ないため、復元力を強める
速度が上がるとジャイロ効果により安定し、復元力を弱め、
体重移動による大きなバンクが可能

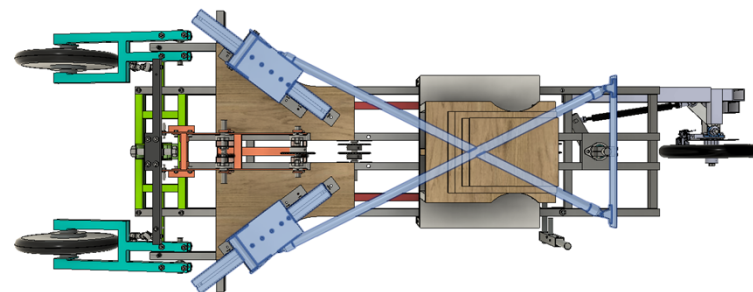


車体の傾き復元力小

車体の傾き復元力大

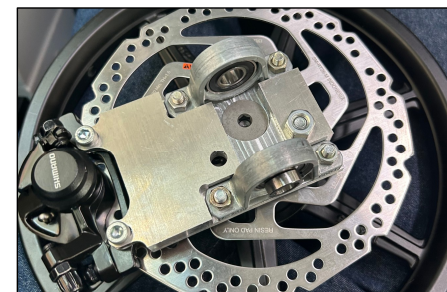
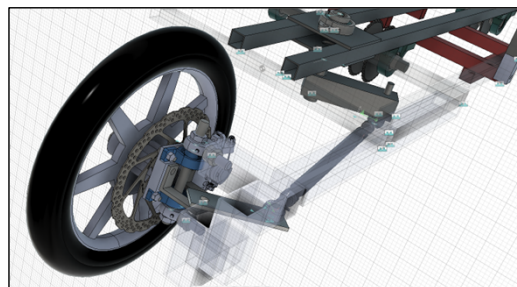
3. 足による操舵リンク

スキーマの操作性を参考
足を前後することで、前輪のステアリング角の制御を行う



4. ハブステアリング機構

本体シャーシの前方下から伸びる操舵リンクは、前輪タイヤの左側面に
接続されている



CNCによるアルミの削り出しにより、タイヤ、キャリパ、キングピンの
3パーツ一体構造を実現
本体-タイヤのリンク接続は、平行リンクを形成
これにより、左右ステアリング時の対称性が保証される

