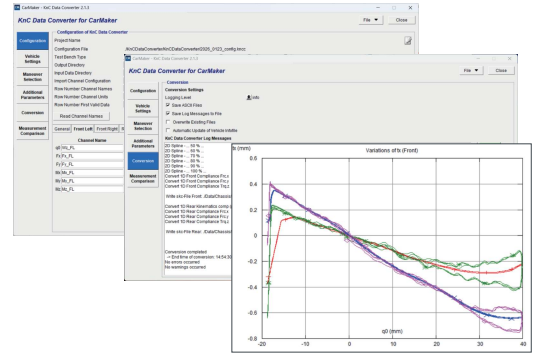
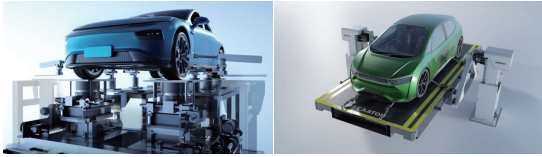


実車代替えを実現するバーチャル車両

業界をリードする連携

automax® × DUNLOP × IPG

automax®



K&C測定
モデル化

K&C 試験

重心高
慣性モーメント試験



オートマックス社のK&C測定データ、重心高慣性モーメント測定データと諸元データを用いてバーチャル車両を構築

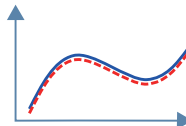
《実車計測》

実車計測データ提供: DUNLOP



6分力計や車両 CAN データの計測
4 試験: 制動・定常円旋回・スラローム

《バーチャル車両計測》



— 実車
- - - バーチャル車両



計測した車速とハンドル角度を入力に使用
実車と同様の計測データの取得

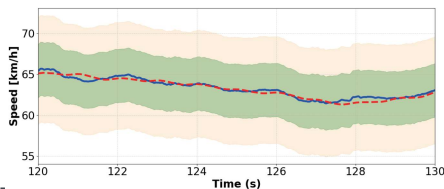
計測

高忠実度なバーチャル車両挙動

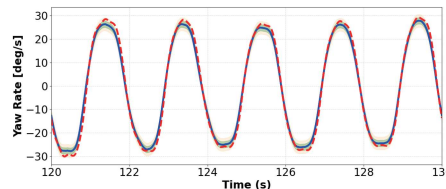
走行・旋回・制動の各マヌーバにおけるタイヤカ・トルクなどの実車比較による精度評価

《スラローム試験》

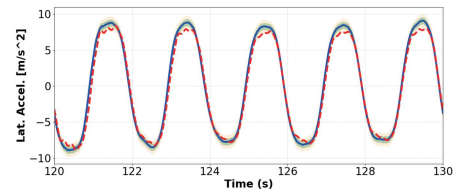
Speed



YawRate

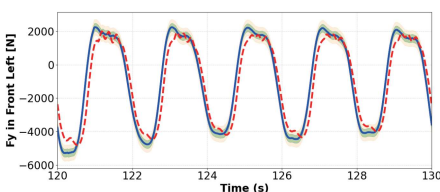


Lateral Acceleration

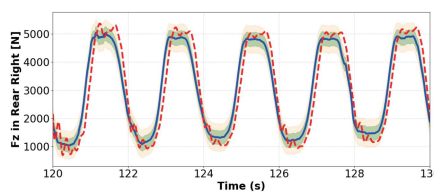


実車比較

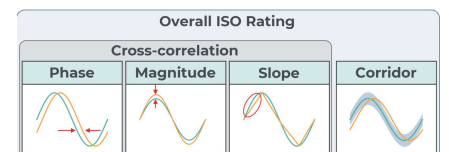
Fy(Front Left)



Fz(Rear Right)



ISO 18571



シミュレーション結果と実車結果の一致度を評価。車両安全評価にシミュレーションを採用するための要素

— 実車 - - - バーチャル車両 ■ ±5% ■ ±10%

評価項目	Corridor	Phase	Magnitude	Slope	Rating
YawRate	0.996	0.923	0.98	0.92	0.962



Solutions for Virtual Vehicle Development
ipg-automotive.com