

四輪制御技術

三菱自動車の四輪制御技術

開発の想い

たとえ過酷な走行環境に遭遇しても、ドライバーや同乗者が事故によって怪我をしたり、命を落として欲しくない。そして、上手く運転できないことを理由に躊躇したり諦めることなく、自由に行動してより人生を楽しんでいただきたいという強い想いが根底にあります。

狙い

三菱自動車の四輪制御技術は以下3点に注目し、開発しています。

Response

人の感覚に遅れない応答

Linearity

人の感覚に合う動き

Resilience

レスポンスとリニアリティを損なうことなく
ドライバーの要求操作に粘り強く応答する

アプローチ

狙いを実現するためには、人とクルマの“対話”が重要です。刻々と変化する走行環境をクルマが正しく認識し最適制御することで、どんな路面・天候でも“人が対話しやすいクルマ”を実現します。



新型TRITONのオフロード走破性を電動SUVで将来超えるための技術

電動ドライブ技術

過酷な環境でも走り続けるためのタフなモーター技術

課題 モーター損失の低減、冷却性能の向上

急な路面変化に対応するための高応答モータートルク制御技術

課題 モーター制振制御の高度化によるトルク応答性向上

センシング／状態推定技術

更なる“意のままの走り”を実現するための四輪制駆動制御技術

課題 車両挙動や接地荷重の計測・推定、路面凹凸の検出

どんな路面でも滑らかに発進するための高応答トラクション制御技術

課題 遅れのない車輪速度と高精度な車体速度の算出

安心×快適を実現するためのドライブモード技術

課題 路面の種類や路面変化の認識と滑りやすさの算出

サスペンション技術

悪路を安定して走り抜くための電子制御サスペンション技術

課題 小型高応答なアクチュエーター

