



【 簡易 2 軸モーションプラットフォーム 】

【 研究キーワード：VR、モーションベース、モーションプラットフォーム、揺動装置、VRモーションインタフェース 】

情報科学研究科 システム工学専攻

講師 脇田 航 WAKITA, Wataru

研究シーズの概要

積載物を球面体で支持し、転がすことにより、荷重の大半を地面へと逃がし、少ない力で大きな揺動を実現可能なモーションプラットフォームを研究・開発しています。

研究シーズの詳細

積載物を球面体で支持することにより、積載物の重心が下がり、起き上がりこぼしのように、転がしても元に戻ろうとする復元力が働きます。これにより、簡易な仕組みで積載物を少ない力（150W）で大きく（±26°）揺動させることが可能です。

二軸のシリンダ制御によってロール・ピッチ方向に±0.6Gで揺動させることが可能です。

映像や移動ロボット等と組み合わせることにより、自宅にいながら旅行気分を味わったり、体幹トレーニング、乗馬療法、第一人称視点でロボットを自身の操作に応じて制御すること等が可能です。

ドライビングシミュレータへの応用、歩行装置との組み合わせも可能です。



想定される用途・応用例

- ◆ゲーム・エンターテインメント、バーチャル観光・美術館・博物館・展示会等
- ◆リハビリテーション、体幹トレーニング、技能訓練、避難訓練、交通安全、各種シミュレーション
- ◆ドローン等の移動ロボット制御等

セールスポイント

従来装置よりも大きな揺動を低コストかつ高精度に実現できます。簡易な仕組みなので従来よりも大幅に安価で実現可能です。

日本国特許第 6788303 号

国際特許出願中（PCT/JP2018/029724）

問い合わせ先：広島市立大学 社会連携センター

TEL:082-830-1764 FAX:082-830-1555

E-mail:shakai@m.hiroshima-cu.ac.jp

〒731-3194

広島市安佐南区大塚東三丁目4番1号

（情報科学部棟別館1F）