

図 C-2-5 転倒防止バー制御ステートマシン図

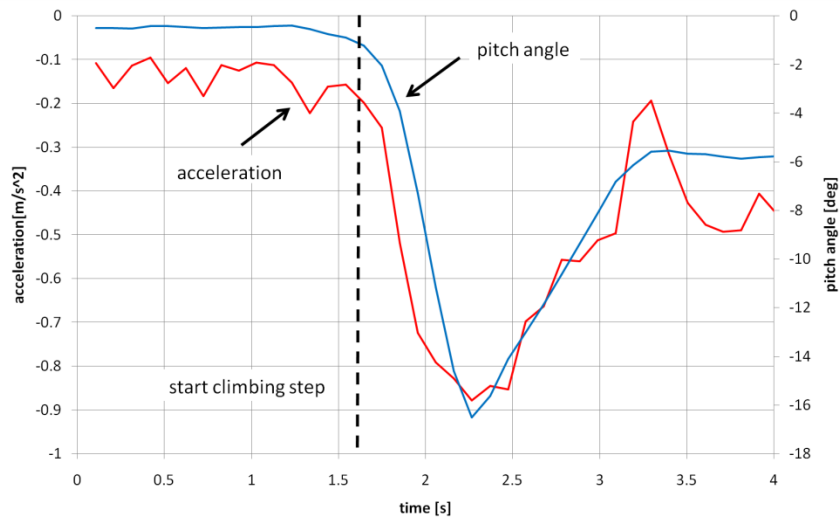


図 C-2-6 段差乗り越え時の加速度 x'' とピッチ角度 θ_p (段差高さ 2.5cm)

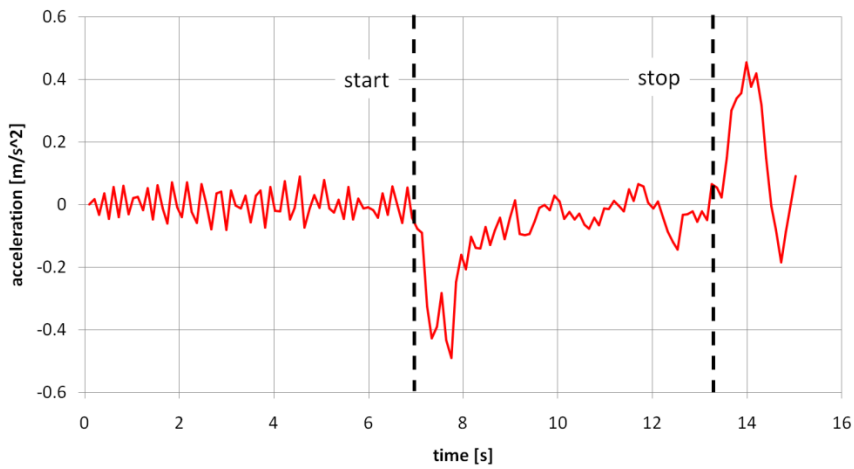


図 C-2-7 平地走行 (急発進, 急停止) 時の加速度 $\square x$ の推移

表 C-2-1 転倒防止バーの仕様

寸法	長さ 33cm, 太さ ϕ 20cm
電磁ブレーキ	三木プーリ(株) 製, BXW-05-12H
ガススプリング	トキコ, Y0009
ハーモニックギア	(株) ハーモニック・ドライブ・システムズ製, SHD-17-50-2SH

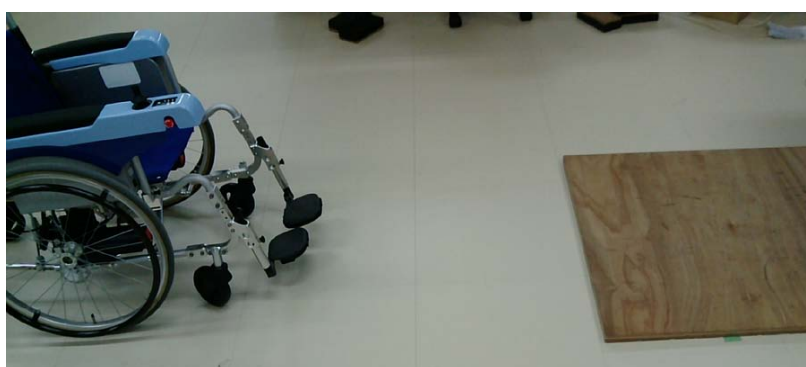


図 C-2-8 実験開始時の車いすの位置 (段差の 1m 手前)



図 C-2-9 段差に接触した状態

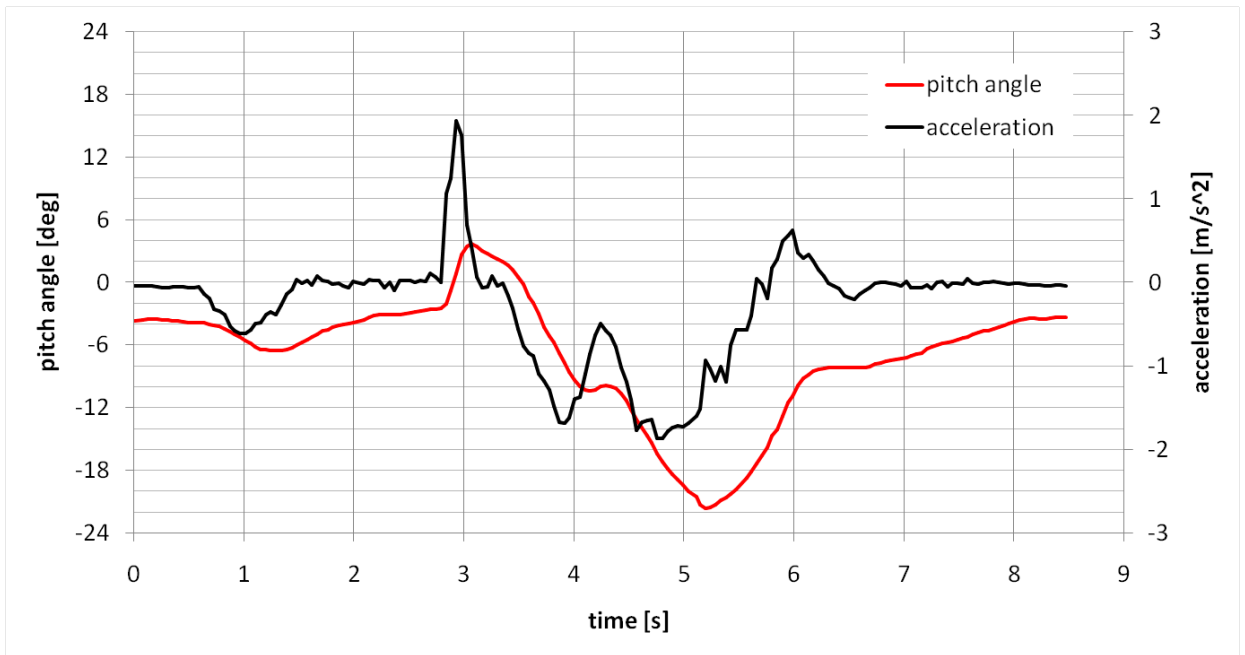


図 C-2-10 段差乗り越え実験（段差高さ 4.5cm, 助走あり, 制御なし）

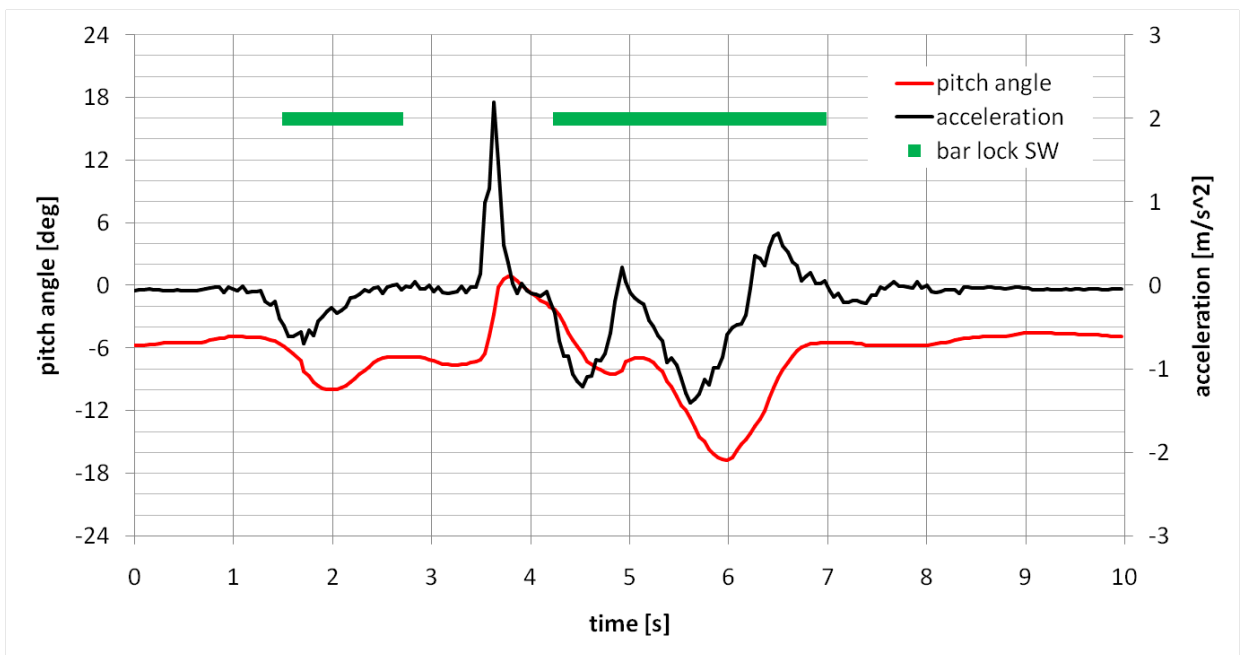


図 C-2-11 段差乗り越え実験（段差高さ 4.5cm, 助走あり, 制御あり）

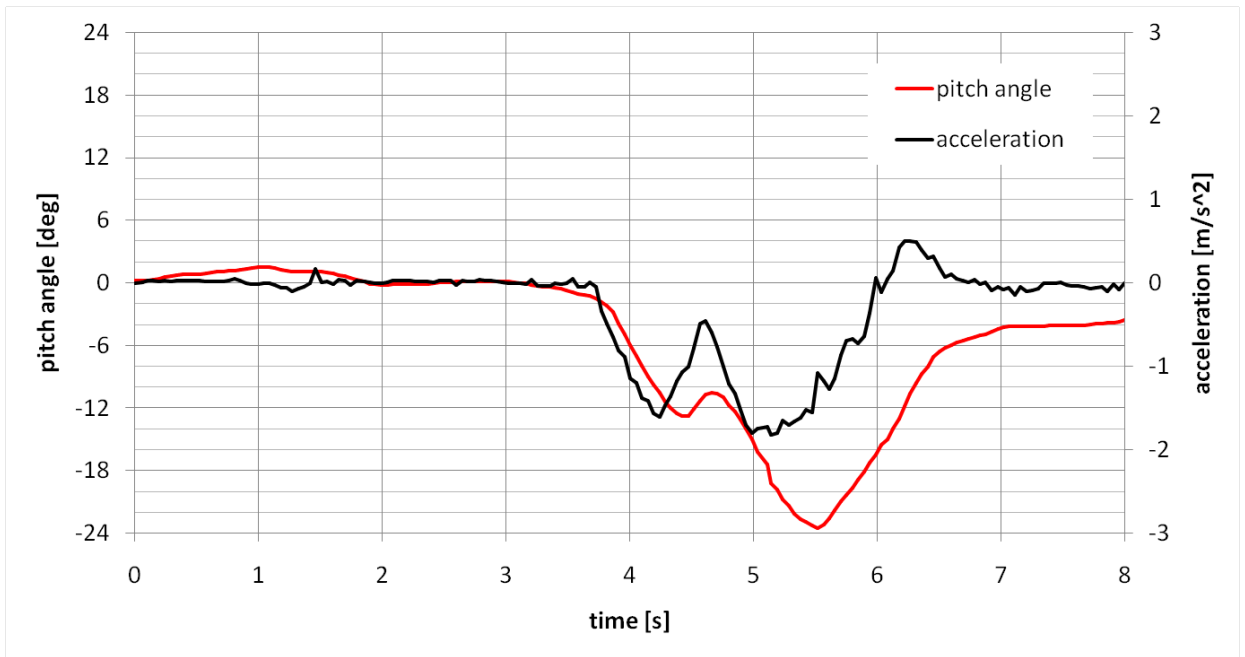


図 C-2-12 段差乗り越え実験（段差高さ 4.5cm, 助走なし, 制御なし）

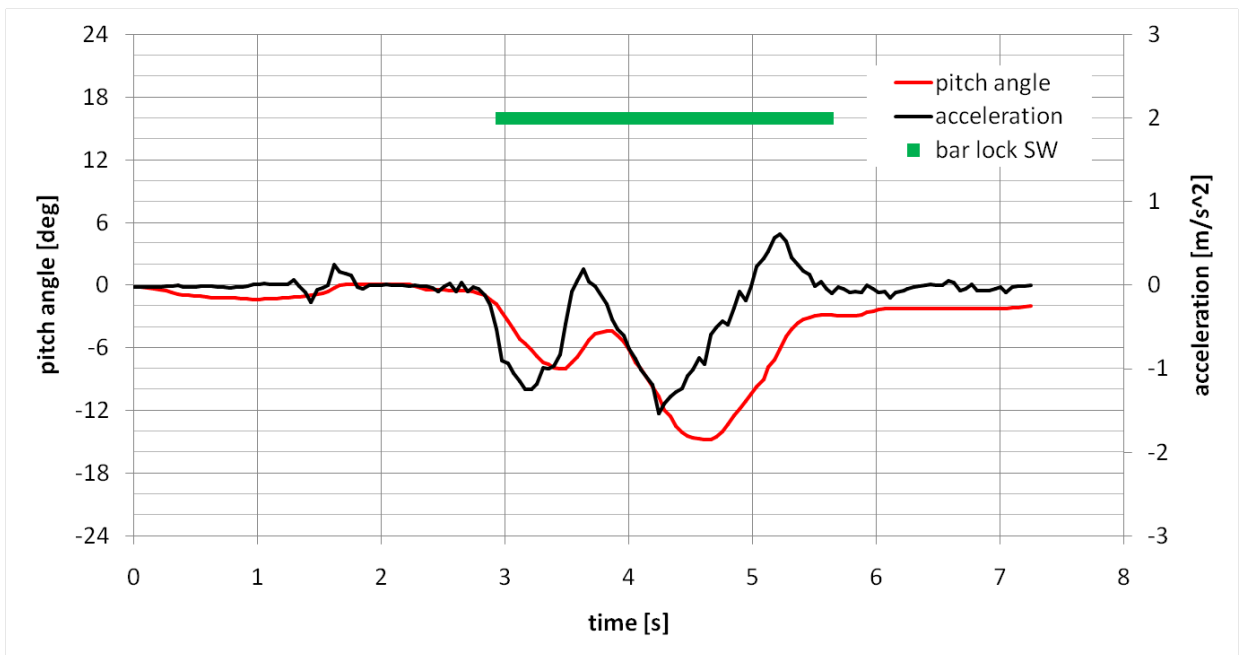


図 C-2-13 段差乗り越え実験（段差高さ 4.5cm, 助走なし, 制御あり）

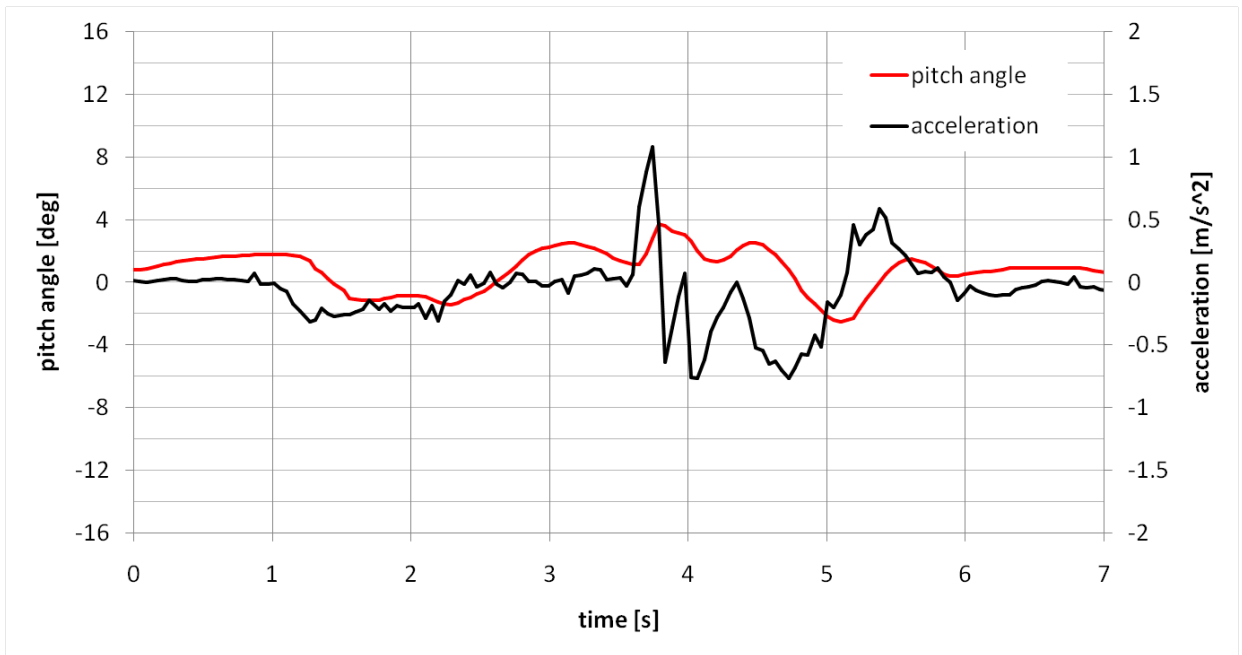


図 C-2-14 段差乗り越え実験（段差高さ 2.5cm，助走あり，制御なし）

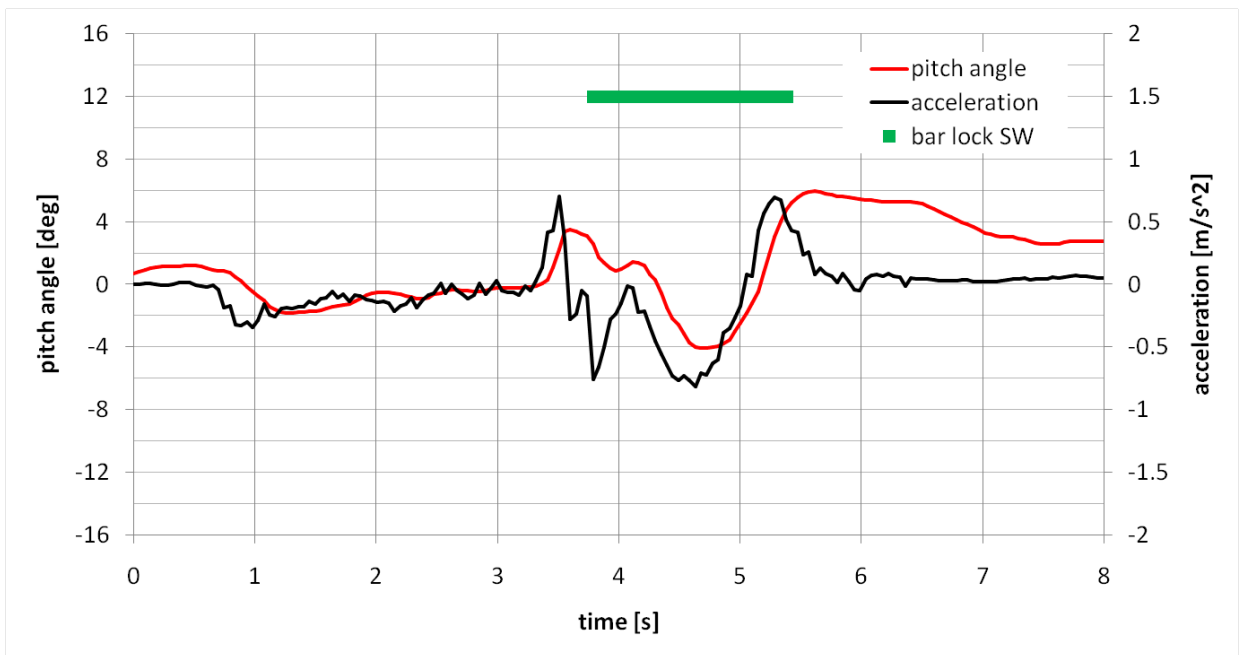


図 C-2-15 段差乗り越え実験（段差高さ 2.5cm，助走あり，制御あり）