

FUTURE DESIGN 2008 未来エレベータコンテスト

roms -ローリングモバイルスペース-

人の活動範囲は今後 20 年のうちに劇的な変化を遂げるだろう。スカイカーが十分に普及し、活動範囲が空中まで拡張されるからだ。すなわち、社会が地上を原点する絶対的な必要性がなくなるのである。そこで我々は回転落下型移動空間、ローリングモバイルスペース(ロモス)とロモスが建物内を走行するためのスペース、スマートチューブを提案する。

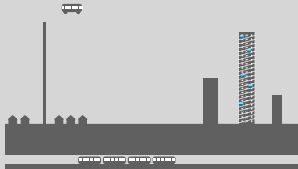
ロモスが導入された高層ビルでは、エレベーターラッシュは過去の遺物となる。スカイバス利用率が増加し、屋上からの通勤が増加する為だ。その際、目的のフロアまでは、ロモスを用いることによりスムーズな下降が実現可能となる。

また、ロモスの移動可能範囲はビル内に留まらない。他の交通手段と連動した長距離移動、自走機能を用いた短距離移動が可能なら、パーソナルスペースを確保しながらの、シームレスな移動が実現できるのである。

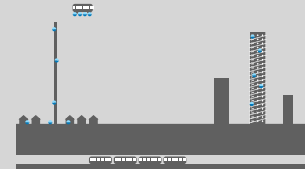


ロモスが走行するスマートチューブ

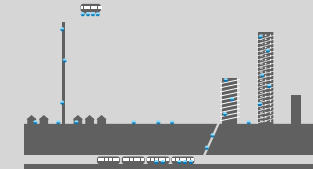
ロモス、スマートチューブ拡張ダイアグラム



サービス開始直後：スカイバス通勤によるビル内での利用

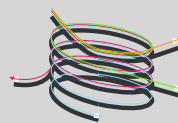


自走機能の追加により、自宅→スカイバス→ビル内での利用
スカイバスステーションのロモス対応

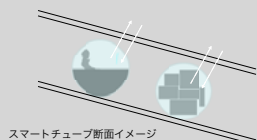


情報ネットワークの拡大に伴い、公共交通機関との連動も可能となり、シームレスな移動の実現

ビルに設置されたスマートチューブはロモスが走行する交通インフラだけでなく、社内便、社外便などの宅配物を扱う物流インフラとしても利用される。
また、ビル内に入ったロモスは降車後、ビル地下の駐車スペースに格納される。再度利用する際は通勤用垂直型のエレベータとスマートチューブを兼用することで利用可能となる。



スマートチューブとロモスはビル内だけの利用に限らず、電車や地下鉄が複数走るターミナル駅などで利用することで乗り換え等を気にせずシームレスな移動が可能となる。



スマートチューブ断面イメージ

ネットワークがさらに広がった 2030 年には、当然スマートチューブ内に設置されたセンサとロモスが位置情報や、目的地などの情報のやり取りを行い、自動で行きたいフロア、ルームに到着する。
また、スカイカーが発達した世界では物流もまた空からやってくる事が予想され、社外便などもスマートチューブを利用して手元に届くこととなる。

ロモスは乗客が乗り込むコックピット・コックピットの周りを覆う乗客の足場となるボディアの2つのパーツで構成されています。

3本のタイヤでグリップ力アップします。
CPU・空調プロジェクト
エアバグを内蔵しています。

コックピットは重心が低く傾いており、急加速や急減速、下り急走行時も一定の姿勢を保ちます。

コックピットとボディアをつなぐジョイントです。原則的にはグリースとして機能します。

ドアです。乗客が乗客は重心を軸に椅子のように回転します。

ボディアはスクリーンで窓の役割を果たします。

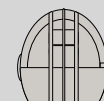
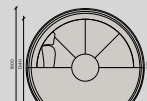
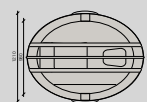
ペダルにより、乗客の乗客のみで回転させることが可能です。

そのため、自転車のような乗り方も可能です。

コックピットに設置した乗客の乗客として、電動で回転し、ペダルを踏むことで回転させます。

乗客の乗客の乗客が3つ設置されており、3段階の回転が可能です。

ボディア内には乗客の乗客がおり、外側として回転します。



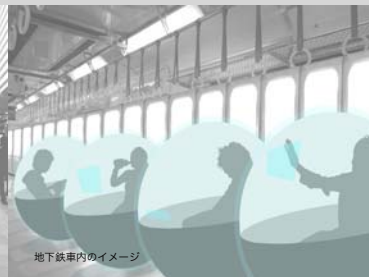
スカイバスで帰宅



ロモスで市街を移動



ロモスで直接地下鉄利用



地下鉄車内のイメージ