

عنوان مقاله:

عملکرد ESP در یک سیستم ترمز فعال خودرو

محل انتشار:

نخستین کنفرانس ملی فناوریهای نوین در مهندسی مکانیک و سازه (سال: 1401)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

نویسندگان:

دکتر آرش رنجبران - عضو هیئت علمی دانشگاه آزاد اسلامی تبریز

امیر موسوی زور - کارشناس ارشد مهندسی مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد ایلخچی، تبریز

خلاصه مقاله:

در این مقاله یک سیستم کنترل برای بهبود پایداری و فرمان پذیری خودرو الکتریکی تحت شرایط سخت رانندگی، توسعه پیدا کرده است. در میان آن ها سیستم هایی که مستقیماً حرکت چرخشی و جانبی خودرو را تحت کنترل قرار می دهند برنامه پایداریالکترونیکی فعال چرخهای جلو و کنترل فعال چرخ های عقب شناسایی می شوند. در ادامه کنترل هر یک از متغیرهای حرکتی سرعت چرخشی و لغزش جانبی در کنترل حرکت چرخشی جانبی خودرو مورد مطالعه قرار می گیرند. سپس مدلی از خودرو که بتواند حرکت جانبی خودرو را در جاده به خوبی توصیف کند انتخاب و در نرم افزار متلب سیمولینک مدل سازی می شوند

کلمات کلیدی:

سیستم های کنترل ایمنی فعال، ترمز ضد قفل، برنامه پایداری الکتریکی، کنترل فعال چرخ های جلو، کنترل مستقیم گشتاور چرخشی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1505453>

