

عنوان مقاله:

مدل سازی خودرو چهارچرخ فرمان پذیربا استفاده از نرم افزار ADAMS/Car و طراحی کنترلر فازی به کمک آن

محل انتشار:

سومین کنفرانس ملی مهندسی ساخت و تولید (سال: 1390)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

رضا کاظمی - دانشیار دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

محسن رفعت - دانشجوی کارشناسی ارشد طراحی سیستم تعلیق خودرو

پرستو اصغری - کارشناس ارشد طراحی سیستم تعلیق خودرو

خلاصه مقاله:

با عنایت به قدرت بالای نرم افزار آدامز در تحلیل دینامیکی مسائل و مدل‌های پیچیده امروزه به شدت مورد توجه بسیاری از محققان صنعتگران و پژوهشگران بخصوص در مراکز تحقیقاتی خودرو و شرکت های خودروسازی در سراسر دنیا قرار گرفته است در خودروهای چهارچرخ فرمان پذیر علاوه بر چرخهای جلو چرخهای پشت هم فرمان میگیرند برای مدلسازی یک خودروی چهارچرخ فرمان پذیر در نرم افزار آدامز کار از یک مدل مرجع دو چرخ فرمان پذیر استفاده می شود و چرخهای پشت به وسیله یک چهارمیله ای فرمان گیر می شود سپس با تعریف ورودی و خروجیهای کنترلی و ارتباط مدل با نرم افزار مطلب یک مانور روی مدل انجام داده و با استفاده از یک کنترلر فازی در مطلب جهت چرخش چرخهای پشت با توجه به زاویه چرخهای جلو و سرعت خودرو کنترل می شود

کلمات کلیدی:

آدامز کار، چهارچرخ فرمان پذیر، کنترلر فازی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/176707>

