

عنوان مقاله:

محدوده ی پایداری دینامیکی سیستم تراک - تریلر جهت جلوگیری از قیچی کردن در هنگام ترمز زدن و پیچیدن

محل انتشار:

کنفرانس ملی مهندسی مکانیک ایران (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

حسن موسوی - استادیار دانشگاه صنعتی اصفهان

علی بهرامیان - دانشجوی کارشناسی ارشد مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد خمینی شهر

خلاصه مقاله:

محدوده ی پایداری دینامیکی سیستم تراک - تریلر و اثر زاویه فرمان، سرعت و ضریب اصطکاک بین لاستیک و جاده بر قیچی کردن مورد بررسی قرار می گیرد. مسئله دستگاه با سه اکسل مورد بررسی قرار خواهد گرفت. معادلات حرکت از روش لاگرانژ بدست می آیند. سپس به صورت معادلات حالت مرتب می شوند. با استفاده از معادلات حالت و صفر گذاشتن مشتقات زمانی نقاط تعادل بدست می آیند و باخطی سازی کردن معادلات، محدوده ی پایداری انحراف کوچک بررسی می شود و در انتها نتایج حاصل در قالب نمودارهایی ارائه می شوند.

کلمات کلیدی:

انحراف کوچک، پایداری دینامیکی، تراک، تریلر، قیچی کردن

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/247610>

