

صفحه: ۱ از ۲

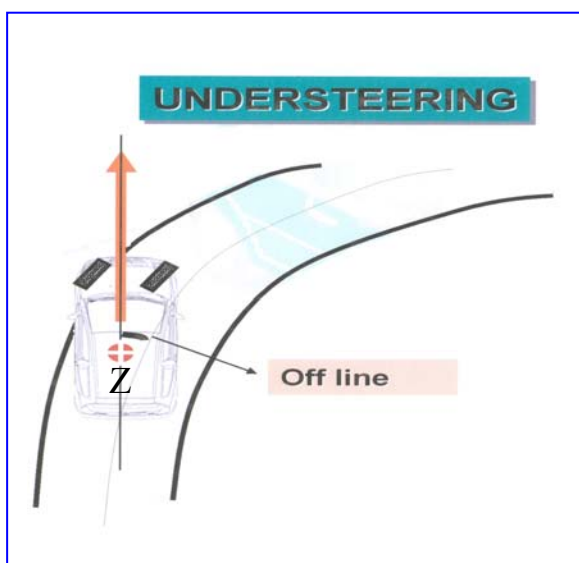
موضوع: معرفی برنامه پایداری الکترونیکی (ESP) (قسمت اول)

قابلیت فرمان پذیری و پایداری هر خودرویی بر اساس شرایط رانندگی، وضعیت جاده و نیز میزان چسبندگی تایرها به سطح جاده متفاوت می باشد. در سیستم ترمز (Electronic Stability Program) ESP در صورت نیاز بر اساس موقعیتهای فوق الذکر، رفتار خودرو با انجام عمل ترمزگیری مستقل بر روی چرخها متعادل می گردد و خودرو را در جاده پایدار نگه می دارد. این پایداری تا زمانی ادامه می یابد که نیروی جانبی ایجاد شده توسط تایلر جهت بقای آن حین عمل دور زدن، کافی باشد در غیر این صورت دو حالت Understeering و Oversteering پدید می آید که به شرح زیر می باشند:

Understeering function:

عمل مذکور که باعث از دست رفتن پایداری خودرو می شود، در موارد زیر حادث می گردد:

- ۱- کاهش شدید چسبندگی بین تایرهای جلو و سطح جاده.
 - ۲- در حالت فرمان دادن بیش از حد خودرو (در برخی موارد)
 - ۳- در حالت شتاب زیاد خودرو حین دور زدن (در برخی موارد)
- در این مرحله سرعت خودرو حول محور Z (Yaw Speed) کافی نمی باشد.



Oversteering function:

عمل مذکور که باعث از دست رفتن پایداری خودرو می شود، در موارد زیر حادث می گردد:

- ۱- کاهش شدید چسبندگی بین تایرهای عقب و سطح جاده به جهت متعادل نگه داشتن خودرو در مسیر جاده.
 - ۲- در حالت شتاب منفی ناگهانی (رها کردن ناگهانی پدال گاز) در برخی موارد
 - ۳- در حالت شتاب زیاد خودرو حین دور زدن. (در برخی موارد در خودروهای دیفرانسیل عقب)
- در این مرحله سرعت خودرو حول محور Z (Yaw Speed) بیش از حد زیاد است.



مدیر فنی و مهندسی			رئیس اداره مهندسی خودرو			تهیه کننده	
نام: محمد ابراهیم شریف تاریخ: ۸۵/۶/۸			نام: امیر ترابی زاده تاریخ: ۸۵/۶/۸			نام: عباس حسین کلانتر تاریخ: ۸۵/۶/۸	
مدیریت مطالعات وبرنامه ریزی استراتژیک	مدیریت مهندسی سیستمها	مدیریت ارتباطات	امداد خودرو سایا	معاونت بازرگانی	معاونت خدمات پس ازفروش	معاونت مهندسی و آموزش	مدیرعامل

