

Univerza v Ljubljani
Fakulteta za strojništvo



Samo Zupan, Miha Ambrož, Ivan Prebil

MERITVE V SISTEMU ČLOVEK - VOZILO - VOZIŠČE

GRADIVO ZA SPREMLJANJE LABORATORIJSKIH VAJ PRI PREDMETU
MOBILNI STROJI IN VOZILA (254)
za študente 3. letnika VSŠ na Fakulteti za strojništvo

Ljubljana, 2010

KAZALO

1. UVOD	1
2. PROSOJNICE	1
UPORABA MERITEV	2
MERJENE KOLIČINE	5
MERILNA VERIGA	5
SENZORJI	6
OBDELAVA SIGNALOV	15
SISTEM ZA ZAJEM PODATKOV	15
NALOGA	18
ZAVORNI PREIZKUSI Z MERILNIM VOZILOM	19
3. VIRI	22

1. Uvod

Dokument vsebuje prosojnice laboratorijskih vaj pri predmetu **Mobilni stroji in vozila (254)** v 3. letniku študija VSS na Fakulteti za strojništvo UL. Predstavljena so področja uporabe merline tehnike v sistemih človek - vozilo - vozišče, osnove meritev in oprema, ki je uporabljena v nadaljevanju pri laboratorijskih vajah. Podana je tudi definicija naloge, ki jo morajo na vajah izdelati študentje.

Pedagoška gradiva so objavljenia na spletnih straneh in zaščitena z geslom, ki ga študenti izvejo na predavanjih in vajah.

2. Prosojnice

Sledijo prosojnice laboratorijskih vaj.



Univerza v Ljubljani



Fakulteta za strojništvo

Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

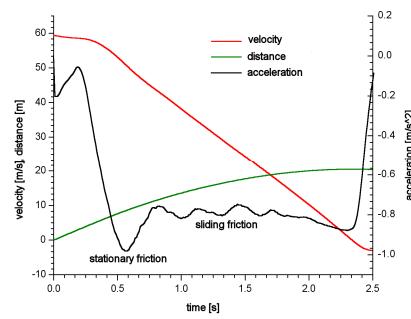
Miha Ambrož, Samo Zupan, Ivan Prebil

Mobilni stroji in vozila

Meritve v sistemu človek - vozilo - vozišče gradivo za vaje

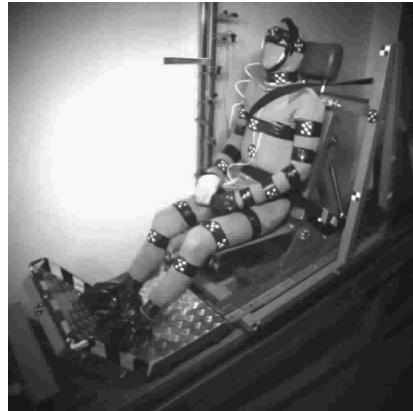
Uporaba meritov

- Analiza zmogljivosti vozil



Uporaba meritev

- Analiza obremenitev potnikov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo

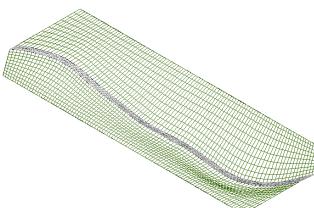
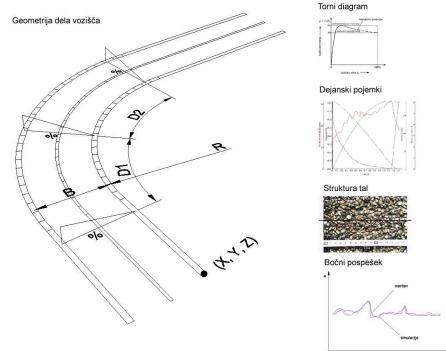


Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

3

Uporaba meritev

- Merjenje lastnosti cestnih odsekov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo

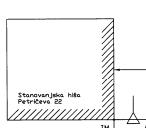


Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

4

Uporaba meritev

- Analize in raziskave prometnih nezgod



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo

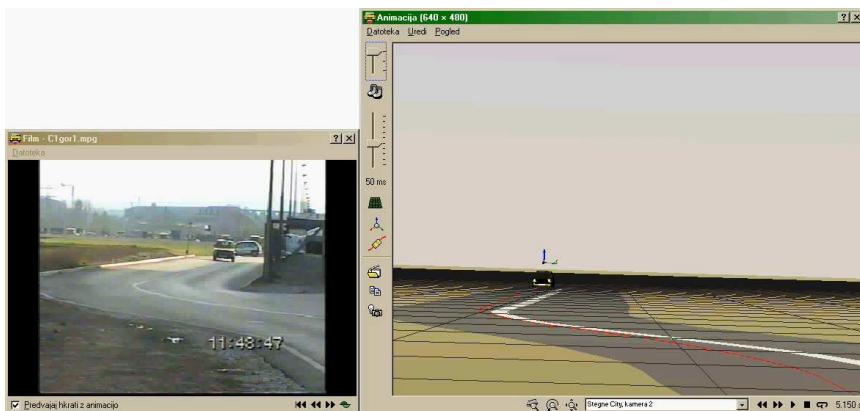


Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

5

Uporaba meritev

- Eksperimentalna verifikacija simulacijskih orodij



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

6

Merjene količine

- Geometrija
- Kinematika
 - premo gibanje (razdalja, hitrost, pospešek)
 - rotacijsko gibanje (kot, kotna hitrost, kotni pospešek)
- Sila
- Temperatura
- Kemične lastnosti
- Slika



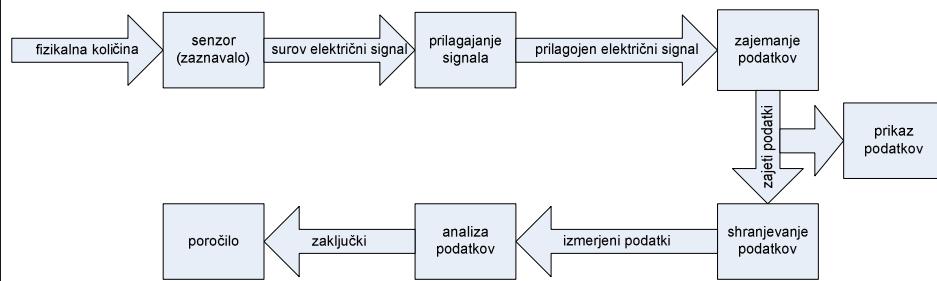
Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

7

Merilna veriga



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

8

Senzorji

- Pretvorba (večinoma mehanskih) količin v električni signal:
 - analogni izhod
 - napetost
 - tok
 - kapacitivnost
 - upornost
 - digitalni izhod
 - zaporedje pulzov
 - višenivojski protokoli (RS 232, CAN, USB, IEEE 1394)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo

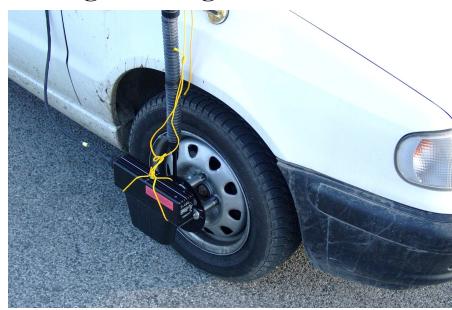


Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

9

Senzorji

- Brezdotični merilnik razdalje in hitrosti
 - kinematične količine (s , v , a , β)
 - analogni in digitalni izhod



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

10

Senzorji

- Pospeškomeri

- pospeški v različnih merilnih območjih (5 g do 400 g)
- analogni napetostni izhod (reguliran/nereguliran)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



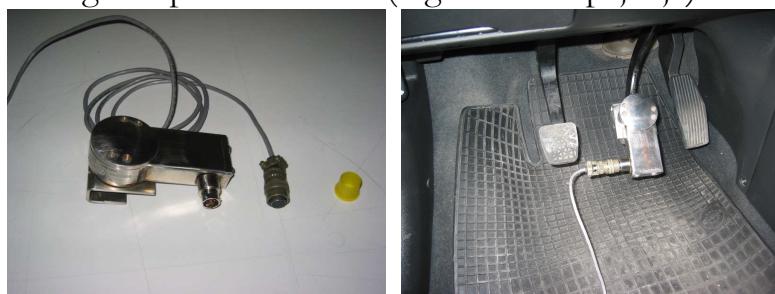
Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

11

Senzorji

- Tlačna doza za merjenje

- sila na zavornem pedalu
- na osnovi merilnih lističev
- analogni napetostni izhod (regulirano napajanje)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

12

Senzorji

- Natezna doza
 - merjenje sile v pasu
 - na osnovi merilnih lističev
 - analogni izhod, vključen nabojni ojačevalnik



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

13

Senzorji

- Inercialni merilni sistem (IMS)
 - popoln računalniški sistem s korekcijo zasukov
 - kotna kinematika in GPS položaj
 - analogni in digitalni izhodi



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

14

Senzorji

- Vrvični senzor pomika
 - merjenje pomikov koles
 - potenciometer (povezan kot delilnik napetosti)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

15

Senzorji

- Rotacijski inkrementalni dajalnik
 - kotna kinematika (za vrteče se gredi/kolesa)
 - izhod v obliki digitalnih pulzov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

16

Senzorji

- Merilnik momenta na volanskem obroču
 - merjenje krmilnega napora na različnih vozilih
 - na osnovi merilnih lističev
 - polnomostična vezava z nereguliranim izhodom



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

17

Senzorji

- Termometer
 - termočleni različnih vrednosti
 - prikaz v obliki številske vrednosti na digitalnem prikazovalniku



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

18

Senzorji

- Sistem za snemanje terena
 - kamera (USB, IP ali NI-IMAQ)
 - zajem slike in programje za nadzor/shranjevanje



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

19

Senzorji

- Profilograf
 - zajemanje geometrije krajših delov vozišč
 - mobilni robot z IR senzorjem razdalje



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo

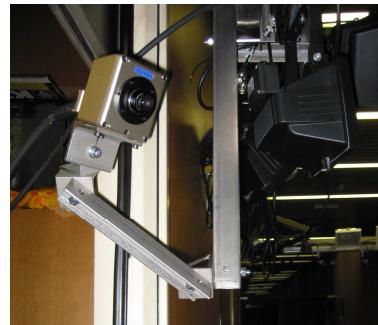


Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

20

Senzorji

- Sistem hitrotekočih kamer
 - dve kamери z 2000 fps pri 512×512 pik
 - programje za analizo gibanja



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

21

Senzorji

- Sistem hitrotekočih kamer
 - snemanje različnih sistemov (zaviranje brez ABS)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

22

Senzorji

- Sistem hitrotekočih kamer
 - snemanje različnih sistemov (zaviranje z ABS)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

23

Senzorji

- Sistem hitrotekočih kamer
 - snemanje različnih sistemov (zaganjalnik)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

24

Senzorji

- Sistem hitrotekočih kamer
 - snemanje različnih sistemov (analiza golf udarca)



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

25

Senzorji

- Sistem za sledenje smeri pogleda
 - kamera za spremljanje očesne zenice
 - kamera za snemanje v smeri pogleda
 - programje za analizo slike



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo

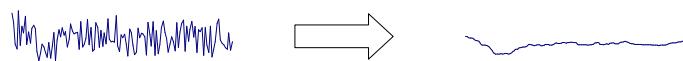


Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

26

Obdelava signalov

- Filtriranje
 - odstranjevanje neželenih informacij iz signala



- Ojačanje
 - prilagajanje jakosti signala nivojem, primernim za zajemanje in shranjevanje



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

27

Sistem za zajem podatkov

- PXI prenosno ohišje
 - univerzalni AC/DC napajalnik
 - prenosni zaslon/vhodna enota
- Kartice za zajem z analognimi in digitalnimi vhodi
- Ojačevalnik/prilagodilnik signala
- Standardni vmesniki (RS-232, IEEE 1394, USB 2.0)
- Programska oprema za nadzor senzorike, zajem in shranjevanje rezultatov



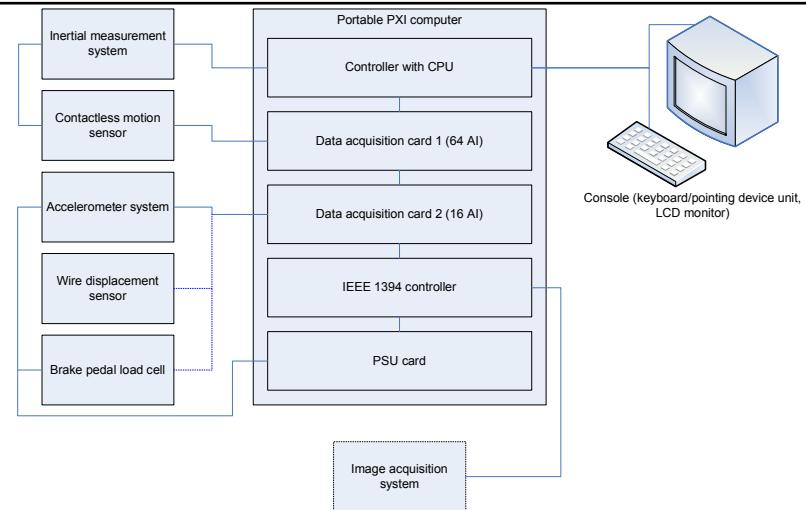
Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

28

Sistem za zajem podatkov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

29

Sistem za zajem podatkov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

30

Sistem za zajem podatkov

- Prenosni sistem VC4000DAQ ("Vehicle Performance Computer")
 - enostavna montaža v vsako vozilo
 - merjenje pospeškov/pojemkov
 - različni načini uporabe
 - možnost priključitve dodatnih analognih senzorjev
 - zajemanje podatkov s 100 Hz
 - shranjevanje omejene količine podatkov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

31

Sistem za zajem podatkov



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

32

Naloga

S sistemom VC4000DAQ in priključenim merilnikom Correvit S-400 bomo izvedli 6 preizkusov zaviranja od ~ 60 km/h do ustavitve:

- z vklapljenim ABS,
- z izkloppljenim ABS,
- z dvema različnima voznikoma.

Pri tem bomo merili:

- vzdolžni pospešek (notranji pospeškomer VC4000DAQ),
- silo na zavornem pedalu (merilna doza),
- vzdolžno hitrost (Correvit S-400)
- temperaturo zavor pred testom.



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

33

Naloga

Izdelati bo treba poročilo o meritvah, ki naj vsebuje:

- opis in skico merilnega sistema,
- opis merjenih količin,
- opis poteka meritev,
- izrisane grafe časovnih odvisnosti naslednjih količin:
 - vzdolžnega pojemka (notranji pospeškomer VC-4000 PC),
 - vzdolžne hitrosti (**izmerjene** in **integrirane** iz izmerjenega pospeška),
 - vzdolžne razdalje (integrirane iz izmerjenega **pospeška** in **hitrosti**),
 - sile na zavornem pedalu,
- komentar rezultatov:
 - razlike med zaviranjem z ABS in brez njega,
 - razlike med izmerjeno in integrirano hitrostjo,
 - razlike med voznikoma.



Univerza v Ljubljani Fakulteta za strojništvo



Katedra za modeliranje v tehniki in medicini

34

Zavorni preizkusi z merilnim vozilom

Definicija naloge

Z dvema voziloma, v kateri je bil vgrajen merilni sistem Vericom VC 4000 DAQ (opis v priloženi datoteki VC4000.pdf) (v vozilu 1 je bil poleg tega uporabljen še brezdotični merilnik hitrosti Corrsys-Datron Correvit S-400), je bila izvedena serija 14 zavornih preizkusov.

Izmerjene vrednosti so zbrane ločeno za obe skupini študentov (Ljubljana in Novo mesto) v dokumentih MerilniList_LJ.pdf in MerilniList_NM.pdf.

Vsaka skupina naj pri izdelavi poročila uporabi rezultate meritev, ki jih je izmerila sama. Da bosta imeli obe skupini za obdelavo enako količino podatkov, naj skupina, ki obiskuje predavanja v Novem mestu, poleg rezultatov svojih meritev obdela tudi rezultate za Vozilo 2, ki jih je izmerila skupina, ki obiskuje predavanja v Ljubljani (preizkusa z imenoma datotek Run0047.txt in Run0048.txt).

Vozilo 1: opel zafira 2.0 DTI, 2001, podatki kot v prilogi (datoteka MerilnoVozilo.pdf).

Obremenitev: voznik in sopotnik (skupna masa ~170 kg).

Pnevmatike: zimske, sava eskimo S3 195/65 R15, tlak v pnevmatikah spredaj in zadaj 2,5 bar.

Vozilo 2: BMW 316i, 1993 (brez ABS)

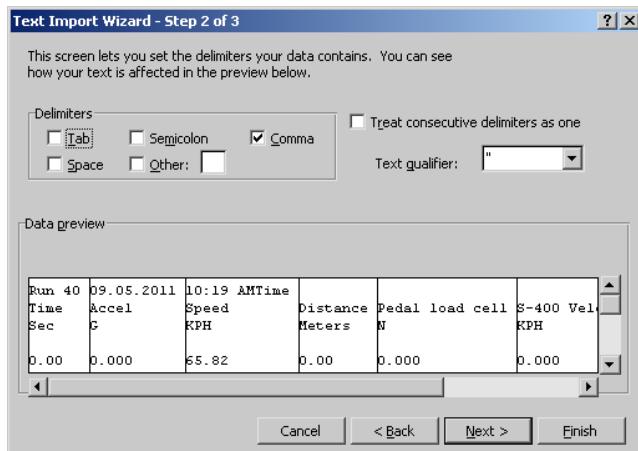
Obremenitev: voznik in sopotnik (skupna masa ~160 kg).

Pnevmatike: letne, fulda carat progresso 195/65 R15, tlak v pnevmatikah¹ spredaj ____ bar, zadaj ____ bar.

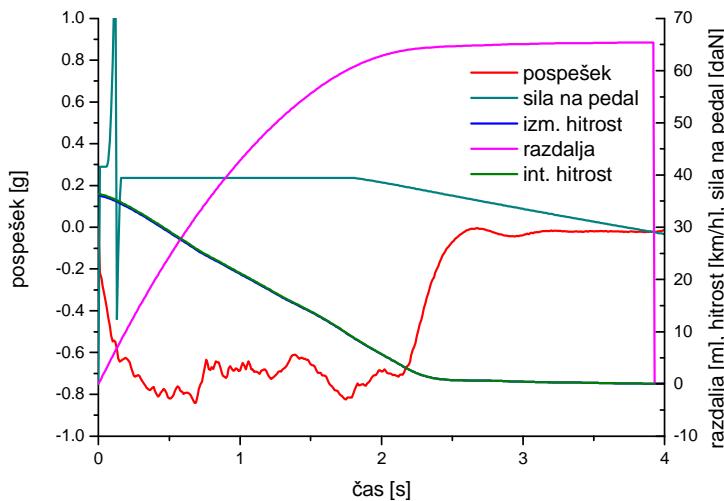
¹ tlak v pnevmatikah za Vozilo 2 izveste pri lastniku vozila, študentu Drejcu Šimnicu (masive6@hotmail.com)

Zahteve

- Opišite namen preizkušanja, uporabljeno opremo, potek preizkušanja in pojasnite merjene količine. Narišite shemo merilne verige z vsemi glavnimi elementi.
- Podatke iz priloženih .txt datotek uvozite v program za obdelavo preglednic (npr. MS Excel). Datoteke so poimenovane tako, da njihove številke ustrezajo številкам preizkusov z merilnega lista. Uporabite orodje za uvoz tekstovnih datotek, v katerih so stolpci ločeni z vejicami (comma-delimited ASCII file), da dobite stolpce s časovnimi poteki izmerjenih količin, kot je prikazano na spodnjem primeru. Pri tem upoštevajte, da pri enotah velja $G = 1 \text{ g} = 9,806 \text{ m/s}^2$ in $\text{KPH} = 1 \text{ km/h}$.



- Na podlagi podatkov za vsak zavorni preizkus **ločeno** narišite na **isti graf** (primer prikazuje spodnja slika) časovne odvisnosti **pojemka a** (Accel), **integrirane hitrosti v** (Speed), **integrirane prevožene razdalje s** (Distance), **sile na zavornem pedalu F_p** (*Pedal Load Cell*) in **izmerjene hitrosti v_m** (*S-400 Velocity*). Stolpec GPS Speed je namenjen hitrosti, izmerjeni z GPS-sprejemnikom. Ker le-ta pri meritvi ni bil uporabljen, ta stolpec zanemarite. Uporabite **dve navpični osi**, na vsako od njiju narišite ustrezne količine **tako, da bodo grafi pregledni**. Komentirajte **oblike** vseh krivulj in **značilna mesta** na njih.

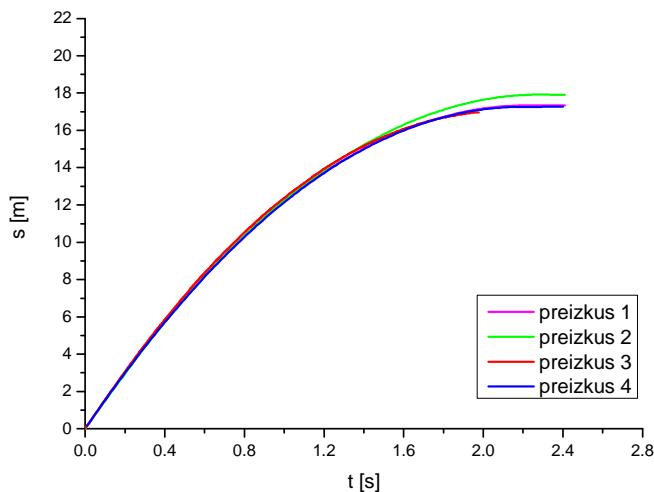


- V poročilu na kratko odgovorite na naslednja vprašanja: Kakšna je **oblika grafa pojemka glede na uporabljen zavorni sistem?** Kaj velja za **obliko grafov hitrosti in prevožene razdalje?** Kaj je opazno na grafu **sile na zavornem pedalu?** Ali se **neposredno izmerjena hitrost in hitrost, integrirana iz pospeška, razlikujeta?** Zakaj pride do te razlike?
- Iz grafov in iz številskih podatkov za vsak zavorni preizkus posebej določite **največji in povprečni pojemelek** pri zaviranju ter **zavorno pot** od začetka zaviranja do ustavite. **Komentirajte** tako dobljene vrednosti. Za koliko se

maksimalni doseženi pojemki razlikujejo od povprečnih? Zakaj pride do te razlike? Kako na dosežene pojemeke vplivajo **parametri zaviranja** (začetna hitrost, sila na pedalu, vrsta zavornega sistema)?

6. Na nov graf **skupaj** narišite **krivulje zavornih poti** za **vse** obravnavane zavorne preizkuse (primer za štiri preizkuse prikazuje spodnja slika) in tako dobljeni graf **komentirajte**.

7. V poročilu na kratko odgovorite na naslednja vprašanja: **Ali se zavorne poti** med sabo **razlikujejo?** Zakaj? **Kateri parametri** vplivajo na **dolžino** zavorne poti?



Nalogo izdelajte v obliki tehničnega poročila v predpisani obliki. Svoje ugotovitve navedite v sklepnu. Pri tem upoštevajte ves material, ki je bil pridobljen na meritvah (meritve parametrov dinamike vožnje, videoposnetek, fotografije, meritve temperature zavor in tlaka v pnevmatikah).

Izdelano poročilo oddajte 23. 5. 2010 na laboratorijski vaji "Stabilnost vozila".

Pripravil Miha Ambrož 9. 5. 2011

3. Viri

- [1] Thomas D. Gillespie: Fundamentals of Vehicle Dynamics, SAE, Warrendale, ZDA, 1996.
- [2] J. Y. Wong: Theory of Ground Vehicles, John Wiley and Sons, Hoboken, ZDA, 2008.
- [3] Ernst O. Doebelin: Measurement Systems, McGraw-Hill, Inc., New York, ZDA, 1990.
- [4] K.-H. Dietsche, M. Klingebiel (editors): Automotive Handbook, 7th Edition, Robert Bosch GmbH, Plochingen, Nemčija, 2007.
- [5] Bojan Kraut: Strojniški priročnik. Tehniška Založba, Ljubljana, 2003.