

# طراحی فیلتر غیر خطی تطبیقی اصلاح شده به منظور تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه و آشکارسازی لغزش

ملیحه ملکی میقانی<sup>۱</sup>، بیژن معاونی<sup>۲</sup>، صیاد نصیری<sup>۳</sup>

<sup>۱</sup> فارغ التحصیل کارشناسی ارشد مهندسی کنترل و علائم، گروه راه آهن برقی، دانشگاه علم و صنعت ایران، maleki.malihe@gmail.com

<sup>۲</sup> استادیار، دانشکده مهندسی راه آهن، گروه راه آهن برقی، دانشگاه علم و صنعت ایران، b\_moaveni@iust.ac.ir

<sup>۳</sup> عضو هیئت علمی، دانشکده مهندسی مکانیک خودرو، دانشگاه صنعتی شریف، nasiri@sharif.edu

(تاریخ دریافت مقاله ۱۳۹۴/۱۰/۰۳، تاریخ پذیرش مقاله ۱۳۹۵/۰۱/۰۷)

**چکیده:** این مقاله به طراحی فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده‌ای به منظور تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه می‌پردازد. فیلتر طراحی شده دارای ساختاری ساده و درعین حال دقت قابل قبولی است. از آنجایی که به دست آوردن مدل دینامیکی وسیله نقلیه که نامعینی‌ها و اثرات اغتشاش را لحاظ نماید کار دشوار و در مواردی تقریباً غیرممکن می‌باشد و از طرفی اندازه‌گیری گشتاور ترمزی آن نیازمند نصب سنسورهای جدیدی است که موجب افزایش هزینه‌ها و همچنین مسائل مرتبط با تعمیر و نگهداری می‌گردد، از این رو استفاده از تخمینگرهای حالت در تخمین سرعت طولی ساده نبوده و با چالش‌های متعددی مواجه می‌باشد. در این مقاله، فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده که برخلاف فیلترهای کلاسیک نیازمند مدل دینامیکی خودرو و اطلاع از مقدار ورودی گشتاور ترمزی نیست و همچنین نسبت به نسخه‌های پیشین از دقت و قابلیت اعتماد بیشتری نیز برخوردار است، بکار گرفته شده است. در فیلتر پیشنهادی این تحقیق که تحت عنوان "فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده" ارائه شده، از اطلاعات در دسترس از سیستم ترمز ضد قفل همانند وضعیت شیرهای برقی و دینامیک ترمز وسیله نقلیه به منظور افزایش دقت تخمین سرعت طولی استفاده شده است. در این مقاله پس از ارائه مبانی تئوری لازم، با استفاده از یک آزمون تجربی صحت عملکرد این فیلتر بررسی و تأیید می‌گردد.

**کلمات کلیدی:** تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه، آشکارسازی لغزش چرخ، فیلتر غیرخطی تطبیقی.

## Designing a Modified Adaptive Nonlinear Filter for Vehicle Longitudinal Velocity Estimation and Slip Detection

Malihe Maleki Meighani, Bijan Moaveni, Sayyad Nasiri

**Abstract:** In this paper, a modified adaptive nonlinear filter (MANF) to estimate the vehicle longitudinal velocity of the vehicle has been presented which has acceptable accuracy and simple structure. Obtaining accurate model with minimum uncertainty is difficult and almost impossible, consequently, conventional model based filters can not be used simply in estimating the longitudinal velocity of the vehicle during the braking. On the other hand, the model based filters require the braking torque in velocity estimation where, measuring the braking torque requires specific sensors which will cause increasing the costs of repairing and maintenance. Consequently, in this paper a MANF has been introduced which didn't require the dynamic model of vehicle and the value of braking torque in estimation process. MANF has been evaluated by experimental data and its effectiveness has been approved.

**Keywords:** Longitudinal Velocity, Velocity Estimation, Wheel Slip Detection, Adaptive Nonlinear Filter.

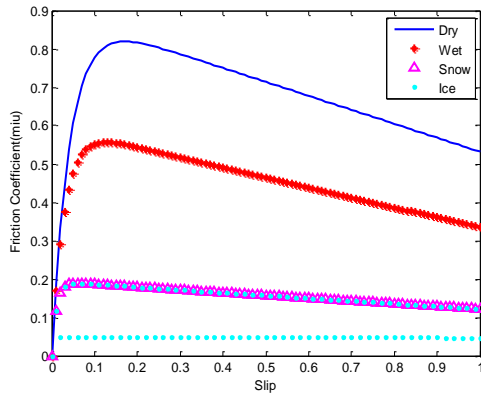
## ۱- مقدمه

اهمیت فرایند ترمزی به‌ویژه در شرایط لغزندگی جاده یا ریل بر کسی پوشیده نیست. در فرایند ترمزی، محاسبه دقیق مقدار لغزش وسیله نقلیه به‌منظور بهبود عملکرد سیستم‌های ترمز ضد لغزش از اهمیت ویژه‌ای برخوردار است [۱]. در شرایط خشک بودن سطح و حرکت نرمال وسیله نقلیه، سرعت طولی وسیله نقلیه با سرعت خطی چرخ‌ها تقریباً برابر است. این در حالی است که در فرایند شتاب‌گیری یا ترمز‌گیری سرعت طولی وسیله نقلیه و سرعت خطی چرخ‌ها دیگر باهم برابر نیستند و تعیین دقیق سرعت طولی وسیله نقلیه یکی از مسائلی است که مدنظر مهندسان و محققین است [۲]. محاسبه و تعیین سرعت طولی وسیله نقلیه از آن‌جهت ارزشمند است که در آشکارسازی لغزش کاربرد داشته و مورد نیاز بسیاری از سیستم‌های کنترل و ایمنی فعال وسیله نقلیه است. در فرایند ترمزی، لغزش به‌صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\lambda = \frac{V_x - R_\omega}{V_x} \omega \quad (1)$$

که  $V_x$  سرعت طولی وسیله نقلیه برحسب متر بر ثانیه،  $\omega$  سرعت زاویه‌ای چرخ برحسب رادیان بر ثانیه و  $R_\omega$  شعاع چرخ برحسب متر می‌باشد. نکته قابل توجهی که در سیستم‌های کنترل لغزش بسیار مورد توجه است این است که نیروی اصطکاک چه در وسایل نقلیه جاده‌ای و چه در وسایل نقلیه ریلی تابعی غیرخطی، به‌صورت شکل ۱، از مقدار لغزش چرخ می‌باشد. با توجه به این شکل مشخص است که حداکثر اصطکاک زمانی اتفاق می‌افتد که لغزش چرخ در محدوده ۰/۱ تا ۰/۲۵ باشد که البته این عدد برای وسایل نقلیه ریلی محدوده کوچک‌تری است. لذا هدف سیستم‌های کنترل لغزش، حفظ مقدار لغزش در این محدوده به‌منظور دست یافتن به حداکثر اصطکاک است [۳]. بر این اساس، سیستم‌های کنترل لغزش نیازمند اطلاعاتی درباره‌ی سرعت طولی وسیله نقلیه و سرعت زاویه‌ای چرخ می‌باشند که سرعت زاویه‌ای چرخ توسط سنسورهای کم‌هزینه‌ای همانند انکودرها قابل دستیابی است ولیکن سرعت طولی به دلیل هزینه بالا و مسائل ایمنی قابل اندازه‌گیری مستقیم نیست و در بیشتر تحقیقات به مسئله تخمین سرعت طولی پرداخته شده است [۴].

تخمین سرعت طولی تاکنون به‌روش‌های مختلفی صورت گرفته است که در [۴]–[۱۰] از فیلتر کالمن و ترکیبات آن استفاده شده است. در [۴] تخمین سرعت طولی و عرضی خودرو با استفاده از فیلتر کالمن مورد توجه قرار گرفته است و دلیل استفاده مکرر از این فیلتر را وجود نویزهای سنسورها و دینامیک غیرخطی وسیله نقلیه می‌داند.



شکل ۱: رابطه ضریب اصطکاک طولی با لغزش طولی در وسایل نقلیه جاده‌ای

[۳]

در این تحقیق از فیلتر کالمن و فیلتر کالمن توسعه یافته استفاده شده است و مدل وسیله نقلیه را به‌صورت دوچرخ با هفت درجه آزادی در نظر گرفته است. عدم استفاده از گشتاور ترمزی به‌عنوان ورودی از نکات مثبت این پژوهش بود، هرچند که پیاده‌سازی عملی آن به‌سادگی ممکن نیست. در [۵] از فیلتر کالمن توسعه یافته برای تخمین سرعت طولی و نیروی اصطکاک استفاده شده است که از الگوی سیر تصادفی<sup>۱</sup> برای مدل‌سازی نیروی اصطکاک استفاده شده است. در این روش، دقت تخمین در مواقعی که نیروی اصطکاک در طول رانندگی و ترمز‌گیری متغیر است، کاهش می‌یابد. در [۶] تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه را به کمک فیلتر کالمن تطبیقی مورد توجه قرار داده‌اند. در [۷] نیز از فیلتر کالمن و قوانین فازی به‌منظور تخمین سرعت استفاده شده است. همچنین مقاله [۸] به حل مسئله تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه در حین فرایند ترمزی از طریق فیلتر کالمن و با فرض ورودی نامشخص پرداخته است. هم‌زمان با استفاده از فیلتر کالمن برای تخمین سرعت، تعدادی از پژوهشگران، سرعت طولی را از طریق رؤیتگرهای دیگری مانند رؤیتگرهای تناسبی-انتگرالی تخمین زدند. در [۱۱] نشان داده شده است که یک رؤیتگر تناسبی-انتگرالی می‌تواند حالت‌های سیستم را با وجود ورودی‌های نامعین تخمین بزند که به دلیل وجود ترمز انتگرالی در حالت ماندگار دارای دقت بالایی می‌باشد. همچنین [۱۲] به طراحی فیلتر کالمن تناسبی-انتگرالی برای سیستم‌های گسسته در زمان و با حضور ورودی نامشخص پرداخته است. این فیلتر متغیرهای حالت سیستم را در حضور اغتشاش تصادفی و غیر تصادفی و در حضور ورودی نامشخص تخمین می‌زند. در [۱۳] الگوریتم جدیدی بکار گرفته‌اند به این صورت که با اندازه‌گیری سرعت چرخشی هر چهارچرخ و شتاب طولی خودرو به تخمین سرعت طولی خودرو می‌پردازند. از مزایای این روش بار محاسباتی کم است که بکارگیری و پیاده‌سازی آن را در واحدهای کنترل الکترونیکی<sup>۲</sup> مؤثر کرده و دارای خطای کمی می‌باشد ولی در

<sup>1</sup> Random Walk

<sup>2</sup> Electronic Control Unit (ECU)

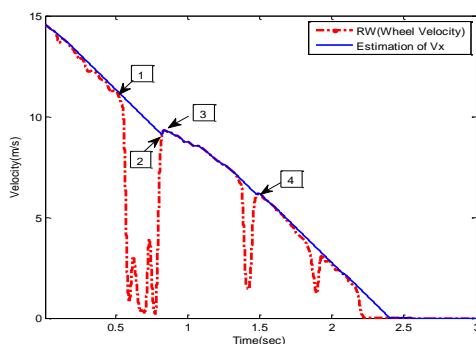
تطبیقی اصلاح شده و نحوه تولید داده‌های آزمون تجربی بیان می‌شود. بخش چهارم به بررسی نتایج حاصل از بکارگیری فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده می‌پردازد و در بخش آخر نتیجه‌ای از مباحث ارائه شده بیان خواهد شد.

## ۲- مروری بر ادبیات تحقیق، فیلتر غیرخطی تطبیقی در تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه

همان‌طور که در مقدمه این مقاله ذکر گردید، تخمین‌گرهای مختلفی برای تخمین سرعت طولی به کار گرفته شده‌اند که یکی از آن‌ها فیلتر غیرخطی تطبیقی بوده که در [۱۸] و [۱۹] مطرح گردیده است. از ویژگی‌های مهم این فیلتر، سادگی پیاده‌سازی و عدم استفاده از گشتاور ترمزی به‌عنوان ورودی بوده است و در مقابل از نقاط ضعف آن می‌توان به دقت پایین و پیچیدگی بخش غیرخطی اشاره نمود. معادلات اولیه این فیلتر به صورت زیر بوده است:

$$V_x(k+1) = V_x(k) + R_g (\text{sgn}(V_x(k)) - R_\omega \omega(k+1)) \quad (2)$$

در معادله (۲)،  $V_x$  سرعت طولی تخمینی،  $R_\omega \omega$  سرعت خطی چرخ و  $R_g$  بهره فیلتر می‌باشد [۱۸]. در اینجا به منظور بیان فلسفه عملکردی این فیلتر از شکل ۲ بهره خواهیم گرفت. با شروع فرایند ترمز گیری و هم‌زمان با کاهش سرعت طولی وسیله نقلیه در نقطه ۱ از شکل ۲، سرعت طولی توسط رابطه (۲) تخمین زده می‌شود تا زمانی که به نقطه ۲ برسد. در این نقطه به دلیل اینکه با ادامه فرایند تخمین، سرعت طولی وسیله نقلیه از سرعت خطی چرخ‌ها کمتر می‌شود و این امر در فرایند ترمز گیری غیرممکن است، لذا در فاصله نقاط ۲ تا ۳ سرعت طولی وسیله نقلیه را برابر سرعت خطی چرخ تخمین می‌زنند. نقطه ۳ ماکزیمم مقدار سرعت خطی چرخ است. بعد از این نقطه همانند نقطه ۱، روند تخمین سرعت طولی به همین منوال تا توقف وسیله پیش می‌رود. نکته قابل توجه‌ای که در این فرایند تأثیرگذار است تنظیم بهره  $R_g$  به کمک شیب خطوط وصل‌کننده نقاط ماکزیمم سرعت چرخ مانند نقاط ۱ و ۳ است، ولیکن همان‌گونه که در مقدمه نیز اشاره شد، در [۱۸] راهکاری که نحوه تنظیم بهره  $R_g$  را مشخص نماید ارائه نشده است.



شکل ۲: مقایسه سرعت طولی خودرو و سرعت خطی یک چرخ و ایده کلی طراحی فیلتر غیرخطی تطبیقی

نامعینی‌ها و نویز مقاومتی ندارد. در کنار روش‌های پیشین از رویکردهای غیرخطی نیز به منظور تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه استفاده شده است [۱۴]-[۱۷]. [۱۴] به بررسی یک رویکرد غیرخطی با تضمین پایداری در ازای داشتن مقادیر شتاب و نرخ انحراف و سرعت زاویه‌ای چرخ و زاویه فرمان می‌پردازد. در [۱۵] به طراحی رویکردی غیرخطی بر اساس مدل تایلر دوگوف و دینامیک خودرو پرداخته شده است. این رویکرد با اندازه‌گیری سرعت چرخ‌ها و شتاب خودرو در محورهای طولی و عرضی به تخمین سرعت طولی خودرو می‌پردازد. پایداری این رویکرد و مقاومت آن نسبت به اغتشاش و نامعینی پارامترها نیز مورد بررسی قرار گرفته است. همچنین در [۱۶]، یک رویکرد کاهش مرتبه یافته غیرخطی به منظور تخمین سرعت خودرو پیشنهاد شده است. در [۱۷] نیز به طراحی کنترل‌کننده مد لغزشی برای کنترل مستقل لغزش چهارچرخ خودرو پرداخته است. نوع جاده با کیفیت‌های خاص خود در شبیه‌سازی‌های این مقاله لحاظ گردیده است. در ادامه و به منظور تخمین سرعت طولی در [۱۸] یک فیلتر غیرخطی تطبیقی پیشنهاد شده است که تنها با اندازه‌گیری سرعت زاویه‌ای چرخ و بدون نیاز به مدل سیستم و گشتاور ترمزی، به تخمین سرعت توسط یک رابطه بازگشتی غیرخطی می‌پردازد. این الگوریتم بر اساس اختلاف بین سرعت چرخ و سرعت خودرو تنظیم می‌شود و اختلاف بین این دو مقدار توسط بهره فیلتر جبران می‌شود ولیکن راهکاری برای تنظیم بهره ارائه نشده است. از این رو دقت کافی را برای تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه دارا نیست. در [۱۹] بخش غیرخطی الگوریتم فوق تا حدودی تصحیح شده و بهره فیلتر بر اساس میزان اختلاف بین سرعت چرخ و خودرو تنظیم گردیده است و این امر سبب بالا رفتن دقت تخمین سرعت طولی شده است.

در مقاله پیش‌رو، با ارائه فرمولاسیون جدید برای فیلتر غیرخطی تطبیقی و همچنین بیان راهکارهایی، تلاش گشته است که سرعت طولی وسیله نقلیه با دقت قابل قبولی تخمین زده شود. ویژگی عمده فیلتر پیشنهادی که "فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده" نام گذاری شده است، عدم نیاز به مدل دینامیکی وسیله نقلیه و ورودی گشتاور ترمزی است که همان‌گونه که در بالا نیز به آن اشاره شد، ویژگی ارزشمندی است که مهندسين و محققين حوزه آشکارسازی و کنترل لغزش را تحت تأثیر قرار داده است. ضمناً فیلتر پیشنهادی در این مقاله، نسبت به روش‌های پیشین خود دارای بخش غیرخطی ساده‌تر و خطای کمتری بین سرعت طولی واقعی و تخمینی می‌باشد. همچنین تنظیم بهره فیلتر نیز به کمک روش گرادینان نزولی صورت می‌گیرد که با انتخاب تابع هدف مناسب، سعی در افزایش دقت تخمین شده است و علاوه بر آن از اطلاعات شیرهای برقی و دینامیک ترمزی وسیله نقلیه به منظور کاهش خطای تخمین استفاده شده است. صحت عملکرد این روش با انجام آزمونی تجربی بررسی و تأیید شده است.

بخش دوم این مقاله، به بیان فیلتر غیرخطی تطبیقی معرفی شده در تحقیقات پیشین می‌پردازد. سپس در بخش سوم، الگوریتم فیلتر غیرخطی

$M$  جرم وسیله نقلیه می‌باشد. نیروی اصطکاک  $F_x$  نیز مطابق رابطه (۶) برابر حاصل ضرب ضریب اصطکاک در نیروی وزن است.

$$F_x = \mu * N = \mu * Mg \quad (6)$$

در نتیجه تغییرات سرعت طولی وسیله نقلیه که معادل شتاب طولی آن می‌باشد، به کمک معادله (۷) قابل محاسبه است.

$$\dot{V}_x = \frac{-F_x}{M} = \frac{-\mu * Mg}{M} = -\mu g \quad (7)$$

مطابق شکل ۱ ضریب اصطکاک  $\mu$  وابسته به شرایط سطح است. از این رو در فرایند تخمین سرعت باید ابتدا شرایط جنس سطح مشخص گردد و سپس مقادیر شتاب ترمزی حداکثر و سایر پارامترها را وارد نمود. به عنوان مثال برای شرایط جاده‌ای آسفالت خشک، با توجه به شکل ۱، حداکثر ضریب اصطکاک در حدود  $\mu = 0.8$  است و همچنین در شرایط ریل خشک حداکثر ضریب اصطکاک  $\mu = 0.33$  است. در نتیجه شتاب حداکثری خط ( $a_{x\_max}$ ) در شرایط آسفالت خشک مطابق معادله (۷) برابر ۸ متر بر مجذور ثانیه و در شرایط ریل خشک برابر ۳٫۳ متر بر مجذور ثانیه می‌باشد. حال با مشخص شدن شرایط سطح توسط الگوریتم ارائه شده در [۲۰] و به دست آوردن پارامترهای مختص هر شرایط جاده‌ای یا ریلی، فرایند تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه آغاز می‌گردد. معادله پیشنهادی تحقیق حاضر برای تخمینگر تطبیقی به صورت معادله خطی (۸) است. در لحظه شروع ترمزگیری  $k = 0$  است و با گذشت زمان، مقادیر سرعت طولی در لحظات مختلف محاسبه می‌شود.

$$V_x(k+1) = -R_g(k)V_x(k) + R_{\omega}\omega(k+1) \quad (8)$$

که در این رابطه  $V_x$  سرعت طولی وسیله نقلیه بر حسب متر بر ثانیه و  $R_{\omega}\omega$  سرعت خطی چرخ بر حسب متر بر ثانیه و  $R_g$  بهره تطبیقی فیلتر است. واضح است که نکته کلیدی در تخمین مقدار سرعت طولی وسیله، تنظیم مناسب مقدار بهره  $R_g$  است. در اینجا پیشنهاد ما تنظیم بهره  $R_g$  به کمک روش گرادیان نزولی است. پرواضح است که به منظور استفاده از روش گرادیان نزولی نیاز به انتخاب یک تابع هدف مناسب است که بهره تطبیقی می‌بایست در جهت حداقل نمودن این تابع تغییر نماید. با توجه به هدف مسئله، تابع هدف پیشنهادی معادله (۹) است که در آن  $V_{xr}$  سرعت طولی واقعی خودرو و  $V_x$  سرعت طولی تخمین زده شده است. در این رابطه  $E = V_{xr} - V_x$  خطای بین سرعت طولی واقعی و سرعت طولی تخمینی را نشان می‌دهد.

$$J = .5E^2 = .5(V_{xr} - V_x)^2 \quad (9)$$

در [۱۹]، بر اساس تجربه نویسندگان، الگوریتم‌های ساده‌ای جهت اصلاح فیلتر غیرخطی تطبیقی ارائه شد. از جمله پیشنهاداتی که در جهت تصحیح این فیلتر در [۱۹] بیان شده است، شامل نرم کردن بخش غیرخطی (تغییر تابع  $\text{sgn}$ ) و تنظیم بهره به کمک خطای تخمین (اختلاف بین سرعت طولی تخمین زده شده و سرعت خطی چرخ‌ها) می‌باشد که این اصلاحات در معادلات (۳) و (۴) آورده شده‌اند.

$$V_x(k+1) = V_x(k) + R_g(k) \cdot \tanh(V_x(k) - R_{\omega}\omega(k+1)) \quad (3)$$

$$R_g(k+1) = \alpha \cdot R_g(k) \quad (4)$$

همان گونه که در روابط مشاهده می‌شود بخش غیرخطی معادله (۳) به کمک تابع  $\tanh$  بیان شده است که نسبت به تابع  $\text{sgn}$  غیرخطی‌گری کمتری دارد. همچنین در معادله (۴) بهره  $R_g$  در هر لحظه بر اساس ضریبی از بهره قبلی خود ساخته می‌شود که این ضریب توسط خطای تخمین محاسبه می‌شود. در هر دوی این فیلترها به این نکته توجه شده است که تا زمانی که سرعت طولی تخمین زده شده خودرو از سرعت خطی چرخ‌ها بیشتر باشد به تخمین سرعت پردازند و در غیر این صورت سرعت طولی تخمینی را برابر سرعت خطی چرخ‌ها در نظر بگیرند. ضمناً به منظور عملکرد بهتر این فیلتر در نسخه تصحیح شده [۱۹]، تلاش گشته است که از قیود فیزیکی حاکم بر فرایند ترمزگیری همانند محدودیت شتاب طولی به منظور افزایش دقت عملکرد فیلتر استفاده گردد.

### ۳- فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده

در بخش پیشین، نقاط قوت و ضعف فیلتر غیرخطی تطبیقی و همچنین روند انجام تحقیقات در آن بیان گردید. در این بخش با هدف اصلاح عملکرد و افزایش دقت تخمین سرعت طولی، به تغییر معادلات و ارائه پیشنهادات لازم به منظور ارائه نسخه جدیدی از فیلتر غیرخطی تطبیقی خواهیم پرداخت. مسئله مهمی که قبل از شروع فرایند تخمین سرعت باید به آن توجه کرد تشخیص شرایط جاده از نظر خشک یا خیس بودن آن است. از این رو ابتدا به منظور شناسایی نوع جاده برای استفاده در بخش‌های بعدی تخمین سرعت، از الگوریتم بیان شده در [۲۰] استفاده می‌شود و سپس با مشخص شدن جنس جاده می‌توان مقادیر مناسب شتاب ترمزی حداکثر ( $a_{x\_max}$ ) هر نوع جاده را مطابق شکل ۱ و رابطه (۵) به دست آورد و در فرایند تخمین سرعت طولی از آن استفاده کرد.

$$\dot{V}_x = \frac{-F_x}{M} \quad (5)$$

رابطه فوق مطابق [۲۱] بیانگر تغییرات سرعت طولی وسیله نقلیه در حین فرایند ترمزی است. در اینجا  $F_x$  نیروی اصطکاک بر حسب نیوتن و

۳-۱- بررسی ویژگی‌های عملکردی سیستم ترمز ضد قفل و به کارگیری آن در افزایش دقت فیلتر

در این بخش نحوه عملکرد سیستم ترمز ضد قفل و اجزای آن را معرفی کرده و سپس تلاش خواهد شد از اطلاعات آن سیستم به منظور بهبود تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه استفاده شود. سیستم ترمز ضد لغزش در وسایل نقلیه مختلف (قطار، خودرو و ...) در بیان ساده یک مجموعه الکترومکانیکی است که در هنگام ترمز گیری با کنترل فشار (قطع و وصل کردن فشار) هیدرولیک یا نیوماتیک در کسری از ثانیه، ارتباط لنت را با دیسک یا کاسه چرخ برقرار و قطع می‌کند و تکرار سریع و مداوم این عمل باعث از میان رفتن حالت قفل کردن چرخ‌ها می‌شود. اهمیت این گونه ترمزها نیز بیشتر در سطوح لغزنده یا ترمز گیری‌های اضطراری در سرعت‌های بالا نمایان می‌شود. شیرهای برقی تغذیه و تخلیه در سیستم ترمز ضد لغزش، شیرهایی هستند که در مسیر ورودی و خروجی انتقال فشار ترمزی قرار دارند و فشار ترمزی را تنظیم می‌کنند.

به عبارتی باز بودن شیر برقی تغذیه<sup>۱</sup> به معنای افزایش گشتاور ترمزی است درحالی‌که باز بودن شیر برقی تخلیه<sup>۲</sup> به معنای کاهش گشتاور ترمزی می‌باشد. لازم به ذکر است که شیر برقی تغذیه در حالت عادی باز<sup>۳</sup> است و شیر برقی تخلیه در حالت عادی بسته<sup>۴</sup> است. وضعیت این شیرهای برقی در حالت کارکرد سیستم‌های ترمز ضد لغزش سه حالت است:

۱) حالت افزایش فشار: زمانی که شیر تغذیه باز (وضعیت نرمال) است و شیر تخلیه بسته (وضعیت نرمال) است گشتاور ترمزی و فشار پشت کالیپر افزایش می‌یابد که بر اثر آن سرعت چرخ‌ها در حین فرایند ترمز گیری کاهش می‌یابد. در این حالت، هر دو شیر در وضعیت نرمال خود هستند که در ادامه با صفر نشان داده می‌شود.

۲) حالت کاهش فشار: زمانی که شیر تغذیه بسته و شیر تخلیه باز است، گشتاور ترمزی و فشار پشت کالیپر کاهش می‌یابد که موجب افزایش سرعت چرخ و جلوگیری از وقوع لغزش می‌شود. در این حالت، وضعیت هر دو شیر در خلاف وضعیت نرمال خود است که در ادامه با یک نشان داده می‌شود.

۳) حالت ثابت نگاه داشتن فشار: زمانی که شیر تغذیه و تخلیه هر دو بسته است، فشار پشت کالیپر ثابت می‌ماند که موجب ثابت ماندن نرخ کاهش سرعت می‌شود. در این حالت شیر تغذیه در خلاف وضعیت عادی خود است و شیر تخلیه در وضعیت عادی خود قرار دارد. در این حالت، وضعیت شیر تغذیه با یک و وضعیت شیر تخلیه با صفر نشان داده می‌شود.

همان‌گونه که اشاره شد، عملکرد یک سیستم ترمز ضد لغزش به سه حالت افزایش فشار، تثبیت فشار و کاهش فشار قابل تقسیم است. نکته‌ای

در روش گرادیان نزولی حرکت در خلاف جهت بردار گرادیان، موجب حرکت به سمت نقطه کمینه خواهد گشت. از آنجایی که هدف این روش تنظیم بهره  $R_g$  است، مطابق رابطه (۱۰) مشتق تابع هدف نسبت به بهره  $R_g$  محاسبه شده و با جایگذاری آن در رابطه (۱۱)، تغییرات بهره  $R_g$  به گونه‌ای به دست می‌آید که حرکت در جهت رسیدن به حداقل مقدار تابع هدف را تضمین می‌کند.  $\eta$  ثابت کوچکی است که مشخص کننده دامنه گام حرکتی در تصحیح بهره  $R_g$  است.

$$\frac{\partial J}{\partial R_g} = E \frac{\partial}{\partial R_g} (V_{xr} + R_g(k)) V_x(k) - R_{\omega} \omega(k+1) = EV_x(k) \quad (10)$$

$$R_{\omega} \omega(k+1) = EV_x(k)$$

$$\Delta R_g = -\eta \frac{\partial J}{\partial R_g} \quad (11)$$

در نتیجه تغییرات بهره فیلتر مدنظر به صورت زیر به دست می‌آید:

$$\Delta R_g = -\eta \frac{\partial J}{\partial R_g} = -\eta * E * V_x(k) \quad (12)$$

ولیکن از آنجایی که مقدار واقعی سرعت طولی وسیله نقلیه  $(V_x)$  در اختیار نیست، لذا محاسبه هر لحظه  $E$  ممکن نیست. همچنین به دلیل اینکه  $\eta$  مقدار مثبت کوچکی است و همچنین هدف حداقل نمودن خطا و یا به عبارت دیگر کوچک نمودن مقدار  $E$  است، لذا ضریب  $\eta \times E$  با ضریب کوچک  $\alpha$  در (۱۳) جایگزین گشته است.

$$R_g(k+1) = R_g(k) - \alpha V_x(k) \quad (13)$$

با توجه به رابطه (۱۳)، این گونه به نظر می‌رسد که دقت کافی در به روز رسانی بهره وجود ندارد و فیلتر ارائه شده در معادلات (۸) و (۱۳) به علت وابستگی به مقدار خطای بین سرعت طولی واقعی و تخمینی و عدم اطلاع از آن، از دقت لازم برخوردار نیست. لذا، در ادامه با بکارگیری اطلاعاتی معلوم از ویژگی‌های سیستم ترمز شامل وضعیت شیرهای برقی و دینامیک ترمزی، تلاش خواهد شد که دقت فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده پیشنهادی در این تحقیق افزایش یابد. پیش از اینکه به روند تکمیل فیلتر پرداخته شود، مروری بر عملکرد سیستم‌های ترمز ضد قفل و نحوه تولید داده‌های تجربی مورد نیاز برای بررسی صحت عملکرد فیلتر خواهیم داشت.

<sup>1</sup> SSV

<sup>2</sup> SDV

<sup>3</sup> Normally open

<sup>4</sup> Normally closed

آزمون واقعی نشان داده شده در شکل ۳ (۰/۰۶ ثانیه  $t_D$ ) به طور تقریبی برابری می‌کند. بعد از این فاصله زمانی و در شرایطی که شیرها در وضعیت کاهشی باشند ( $SSV = 1$  و  $SDV = 1$ ) پیشنهاد می‌شود به منظور تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه از روش میانگین گیری وزن دار شده به صورت رابطه (۱۴) استفاده شود و از آنجایی که در این زمان، عملاً سرعت طولی واقعی با سرعت خطی چرخ برابر است، خطای  $E$  مطابق رابطه (۱۵) به طور دقیق محاسبه می‌شود و در اصلاح مقدار بهره  $R_g$  می‌تواند تأثیرگذار باشد. مطابق رابطه (۱۶) مشاهده می‌شود که بهره جدید  $R_g$  در فرایند تخمین جایگذاری می‌شود و می‌تواند سبب بهبود پاسخ گردد. در رابطه (۱۴)، مقدار  $\beta$  عددی بین صفر و یک انتخاب می‌شود که با توجه به اعتبار کم سرعت خطی چرخ این عدد نزدیک به یک (در این سیستم ۰/۸) گرفته می‌شود. همچنین در صورتی که شیرها در حالت کاهشی نباشند تخمین سرعت طولی توسط معادله (۸) محاسبه می‌شود.

$$V_x(k+1) = \beta V_x(k) + (1-\beta) R_\omega \omega(k+1) \quad (14)$$

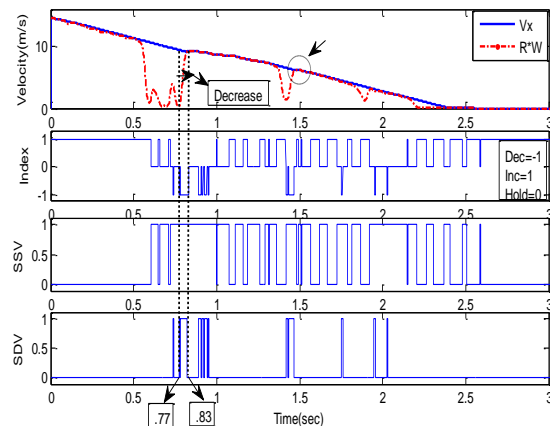
$$\begin{aligned} E(k+1) &= V_{xr}(k+1) - V_x(k+1) \\ &= R_\omega \omega(k+1) - V_x(k+1) \end{aligned} \quad (15)$$

$$R_g(k+1) = R_g(k) + E(k)V_x(k) \quad (16)$$

علاوه بر معادلات بالا که شیرهای برقی در حالت کاهشی هستند، معادله دیگری نیز در این وضعیت به منظور جلوگیری از افت شدید سرعت طولی تخمینی در نقاط نزدیک به قله سرعت خطی چرخ در نظر می‌گیریم. این معادله در واقع خطی به صورت حد پایین سرعت طولی مطابق معادله (۱۷) است بطوریکه اگر سرعت خطی چرخ، در زمانی که شیرهای برقی در حالت کاهشی هستند، بالاتر از خط رابطه (۱۷) باشد  $(R_\omega \omega)(k) > y(k)$ ، تخمین سرعت بر اساس روابط (۱۴) تا (۱۶) انجام گیرد و اگر از این خط پایین تر باشد  $(R_\omega \omega)(k) < y(k)$  روابط فوق اجرا نشود و تخمین سرعت همچنان بر اساس روابط اصلی فیلتر (معادلات (۸) و (۱۳)) انجام گیرد. رابطه حد پایین سرعت، معادله خط گذرنده از لحظه شروع ترمز گیری با حداکثر شتاب منفی  $(-a_{x\_max})$  است. همان طور که قبلاً مطرح گردید فرکانس نمونه برداری داده‌ها ۱۰ کیلوهرتز است. از این رو زمان نمونه برداری داده‌ها  $T_s = 10^{-4}$  ثانیه می‌باشد.  $(R_\omega \omega)(0)$  برابر سرعت خطی چرخ در لحظه شروع ترمز گیری است.

$$y(k) = -a_{x\_max} T_s \cdot k + (R_\omega \omega)(0) + a_{x\_max} T_s \quad (17)$$

که می‌تواند در تخمین دقیق تر سرعت طولی وسیله نقلیه مورد توجه قرار گیرد این است که در حالت‌هایی که سیستم ترمز در حالت کاهش فشار و به دنبال آن سرعت چرخ در حالت افزایشی قرار می‌گیرد، اگر زمان کافی از حالت کاهش فشار گذشته باشد، سرعت خطی چرخ به طور تقریبی با سرعت طولی وسیله نقلیه برابر خواهد بود (مطابق شکل ۳). تشخیص اینکه چه زمانی سرعت چرخ به مقدار قله خود رسیده است بر اساس وضعیت شیرهای برقی و مدت زمانی که شیرها در وضعیت کاهشی فشار هستند ممکن می‌باشد. افزایش سرعت چرخ در حین فرایند ترمز گیری به کمک سیستم ضد لغزش رخ می‌دهد. در شکل ۳ برای بهتر نشان دادن وضعیت شیرهای برقی از متغیری به نام شاخص<sup>۱</sup> استفاده شده است که چنانچه سیستم در وضعیت افزایش فشار باشد، شاخص عدد +۱ را نشان می‌دهد. عدد صفر وضعیت تثبیت فشار و عدد -۱ وضعیت کاهش فشار را نشان می‌دهد. همان طور که در شکل ۳ نشان داده شده است با قرار گرفتن شیرها در وضعیت کاهشی (شاخص برابر -۱ باشد) و پس از گذشتن مدت زمانی  $(t_D)$  ناشی از دینامیک سیستم هیدرولیک شیر و چرخ، می‌توان رسیدن سرعت چرخ به نقطه قله خود را شاهد بود. با توجه به شکل ۳، زمان لازم برای رسیدن به نقطه قله سرعت چرخ برای خودروی آزمون در سطح خشک در حدود  $t_D = 0.06 = 0.83 - 0.77$  ثانیه می‌باشد.



شکل ۳: نقاط قله سرعت خطی چرخ و برابری سرعت طولی خودرو با سرعت خطی چرخ‌ها در نقاط مشخص شده و ناحیه کاهش فشار پشت کالیبر (معادل شاخص -۱) و وضعیت شیرهای برقی ورودی و خروجی و زمان مورد نیاز سیستم برای رسیدن به نقطه قله سرعت خطی چرخ

توجه شود که بر اساس آزمایشات انجام گرفته بر روی خودروی آزمون، زمان نشست مدل دینامیکی سیستم هیدرولیک و چرخ در حالت کاهش فشار پشت کالیبر در خودروی آزمون، در حدود ۰/۲۵ ثانیه می‌باشد، که یک چهارم این زمان نشست (در حدود ۰/۰۶۲۵ ثانیه) به عنوان حداقل زمان مورد نیاز سیستم برای نزدیک شدن سرعت خطی چرخ به سرعت طولی در نظر گرفته شده است که با زمان محاسبه شده از

<sup>۱</sup> Index

<p>مرحله ۲</p> <p>آیا تاکنون تخمینی صورت گرفته است؟</p> <p>۱-۲) بلی: دریافت سرعت طولی تخمین زده شده ی خودرو و بهره فیلتر در مرحله پیشین</p> <p>۲-۲) خیر: محاسبه سرعت طولی اولیه خودرو</p> $V_x(0) = (R_\omega \omega)(0)$	
<p>مرحله ۳</p> <p>تخمین سرعت طولی توسط روابط (۸) و محاسبه بهره جدید فیلتر با استفاده از (۱۳)</p>	
<p>مرحله ۴</p> <p>آیا شیرهای برقی در حالت کاهشی هستند؟</p> <p>۱-۴) خیر: به مرحله ۵ برود.</p> <p>۲-۴) بلی: اگر مدت زمان قرار گرفتن در حالت کاهش فشار بزرگتر از زمان <math>t_D</math> بوده و <math>(R_\omega \omega)(k) &gt; \gamma(k)</math> می باشد؟</p> <p>۱-۲-۴) بلی: تصحیح تخمین با معادلات جایگزینی (۱۴) و (۱۵) و (۱۶)</p> <p>۲-۲-۴) به مرحله ۵ برود</p>	
<p>مرحله ۵</p> <p>آیا بهره فیلتر غیرخطی تطبیقی <math>R_g(k)</math> در محدوده خود مطابق معادله (۱۸) می باشد؟</p> <p>۱-۵) بلی: به مرحله ۶ برود.</p> <p>۲-۵) خیر: تنظیم بهره <math>R_g</math> برابر با نزدیکترین کران معادله (۱۸)</p>	
<p>مرحله ۶</p> <p>آیا تغییرات <math>V_x(k)</math> در محدوده خود مطابق معادله (۱۹) می باشد؟</p> <p>۱-۶) بلی: به مرحله ۷ برود.</p> <p>۲-۶) خیر: تنظیم تغییرات <math>V_x(k)</math> برابر با نزدیکترین کران معادله (۱۹)</p>	
<p>مرحله ۷</p> <p>آیا سرعت طولی تخمینی بزرگتر از سرعت خطی چرخ می باشد؟</p> <p>۱-۷) بلی: به مرحله ۸ برود.</p> <p>۲-۷) خیر: <math>V_x(k+1) = R_\omega \omega(k+1)</math></p>	
<p>مرحله ۸</p> <p>آیا سرعت طولی تخمینی کمتر از ۵ کیلومتر بر ساعت می باشد؟</p> <p>۱-۸) بلی: پایان الگوریتم</p> <p>۲-۸) خیر: <math>k = k + 1</math> و به مرحله ۲ برود.</p>	

همانگونه که پیشتر اشاره شد، استفاده از کلیه نکات مطرح شده، به منظور بهبود تخمین سرعت طولی خودرو و بالا رفتن دقت آن است. در ادامه ضمن بیان قیود فیزیکی حاکم بر فرایند تخمین سرعت طولی خودرو، الگوریتم کارکرد فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده به طور خلاصه مطرح می گردد و سپس در بخش بعد نتایج حاصل از شبیه سازی و پیاده سازی فیلتر ارائه می شود.

از شروط حاکم بر مسئله تخمین سرعت طولی، مقدار افزایش بهره  $R_g$  می باشد، چراکه بهره  $R_g$  که شیب معادله (۸) در تخمین سرعت طولی می باشد همانند آنچه که در [۱۹] اشاره شده است تابع حد بالای شتاب طولی وسیله نقلیه مطابق رابطه (۱۸) می باشد.

$$0 < R_g < a_{x\_max} \quad (18)$$

از طرفی تغییرات سرعت طولی وسیله نقلیه که معادل شتاب وسیله نقلیه است، نباید از حدود شتاب قابل تحمل وسیله نقلیه فراتر رود و می بایست شتاب وسیله نقلیه مطابق رابطه (۱۹) در محدوده قابل پیاده سازی باشد.

$$a_{x\_min} < \frac{(V_x(k+1) - V_x(k))}{T_s} < a_{x\_max} \quad (19)$$

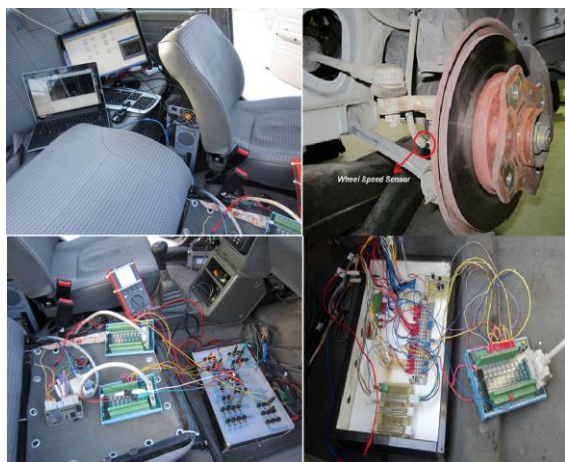
علاوه به قیود ذکر شده، توجه به این نکته ضروری است که در فرایند ترمزگیری سرعت طولی وسیله نقلیه نباید از سرعت خطی چرخها کمتر شود. از این رو در صورتی که سرعت طولی وسیله نقلیه از سرعت خطی چرخ کمتر شود، سرعت طولی وسیله نقلیه را برابر سرعت خطی چرخ می گیریم.

$$V_x(k+1) < R_\omega \omega(k+1) \rightarrow V_x(k+1) = R_\omega \omega(k) \quad (20)$$

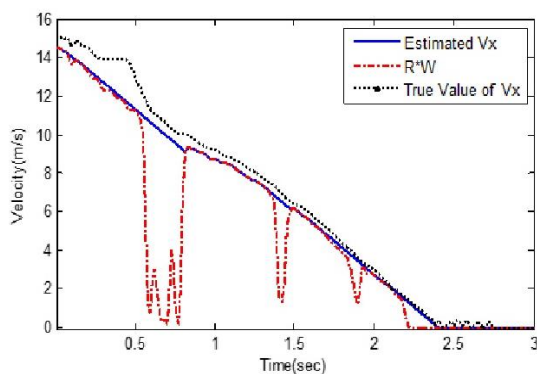
در شروع فرایند ترمزگیری نیز  $V_x(0) = (R_\omega \omega)(0)$  می باشد. از آنجایی که در آزمون تجربی، سرعت طولی توسط شمارنده پالس محاسبه می شود که دقت اندازه گیری سرعت های کم تر از ۵ کیلومتر بر ساعت را دارا نیست. به همین دلیل در پایان فرایند تخمین سرعت طولی به منظور پایان یافتن الگوریتم، شرط کمتر بودن سرعت طولی تخمینی از ۵ کیلومتر بر ساعت گذاشته شده است.

$$V_x(k+1) < 5 \text{ km/h} \rightarrow \text{end} \quad (21)$$

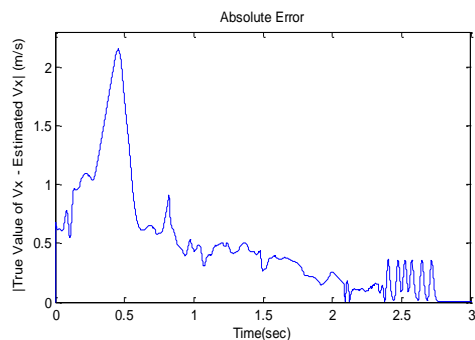
الگوریتم فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده		
مرحله ۰	شروع	$k = 0, I = 0$
مرحله ۱	دریافت سرعت خطی چرخ $(R_\omega \omega)(0)$ و بهره فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده $(R_g)(0)$	



شکل ۵: دستگاه اندازه گیری وضعیت شیرهای برقی ورودی و خروجی و نمایشگر ثبت داده های سرعت طولی و خطی و سنسور سرعت چرخ در این قسمت نتایج مربوط به تخمین سرعت طولی توسط فیلتر غیرخطی تطبیقی ارائه شده در تحقیقات پیشین و فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده در این مقاله و قدر مطلق خطای مطلق بین سرعت طولی واقعی و تخمین زده شده آن ها در شبیه سازی ها نشان داده می شود و در انتها تحلیلی بر نتایج حاصل شده ارائه خواهد شد. در ابتدا نتایج تخمین سرعت طولی توسط فیلتر غیرخطی تطبیقی و قدر مطلق خطای تخمین به ترتیب در شکل های ۶ و ۷ ارائه می شود. از آنجایی که فیلتر ارائه شده در بخش مرور منابع فاقد اطلاعات شیرهای برقی و دیگر اطلاعات دینامیک ترمزی می باشد در شکل ۶ نتایج سرعت طولی واقعی و تخمینی و خطی به تنهایی آورده شده است.



شکل ۶: تخمین سرعت طولی به کمک فیلتر غیرخطی تطبیقی



شکل ۷: قدر مطلق خطای بین سرعت طولی واقعی و تخمین زده شده توسط فیلتر غیرخطی تطبیقی

#### ۴- ارزیابی فیلتر بر اساس نتایج حاصل شده از آزمون تجربی و شبیه سازی

اگر چه روش ارائه شده در این مقاله محدودیتی به منظور محاسبه و تخمین سرعت طولی در انواع وسایل نقلیه (ریلی و جاده ای) ندارد و به کمک الگوریتم تشخیص شرایط سطح در [۲۰]، می توان روابط بیان شده در این مقاله را برای هر شرایط سطحی تعمیم داد ولیکن در این بخش نتایج آزمون های تجربی توسط خودروی آزمون در شرایط جاده ای آسفالت خشک، ارائه می گردد. آزمایش تجربی با شروع حرکت خودروی آزمون بر روی جاده آسفالت خشک (شکل ۴) آغاز می شود و پس از رسیدن خودرو به سرعت مناسب، ترمز گیری انجام می پذیرد. سرعت خطی چرخ ها توسط سنسورهای نصب شده بر روی چرخ خودرو محاسبه می گردد به این صورت که تعداد پالس های ارسالی از سنسور سرعت چرخ به سرعت خطی چرخ تبدیل می شود. فیلتر غیرخطی تطبیقی با دریافت این اطلاعات به تخمین سرعت طولی می پردازد. همچنین سرعت طولی خودرو توسط چرخ پنجمی که در پشت خودرو (مشابه شکل ۴) جای می گیرد و فاقد سیستم ترمز است، محاسبه می شود و به منظور بررسی صحت نتایج حاصل شده از تخمین سرعت طولی، مورد استفاده قرار می گیرد. در مورد سرعت واقعی خودرو باید گفت که به دلیل استفاده از شمارنده پالس در محاسبه سرعت طولی توسط چرخ پنجم وجود خطا در نمایش آن دور از انتظار نیست. داده های مورد استفاده با فرکانس ۱۰ کیلوهرتز نمونه برداری شده اند. قابل ذکر است که مقدار اولیه سرعت طولی تخمین زده شده در ابتدای فرایند ترمز گیری برابر با سرعت خطی چرخ ها در نظر گرفته می شود (به دلیل کوچک بودن میزان لغزش). حداکثر شتاب مثبت و منفی خودرو مطابق مطالب مطرح شده در بخش قبل برای جاده آسفالت خشک، مثبت و منفی ۸ متر بر مجذور ثانیه در نظر گرفته شده است. دستگاه های اندازه گیری وضعیت شیرهای برقی ورودی و خروجی در شکل ۵ نشان داده شده اند.



شکل ۴: خودروی آزمون به همراه چرخ پنجم



سرعت محاسبات بالایی می‌باشند. از سوی دیگر با بهره‌گیری از اطلاعات موجود از وضعیت شیرهای برقی و دینامیک ترمز، همان‌طور که در جدول ۱ مشاهده می‌شود میانگین مربعات خطای فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده نسبت به فیلتر غیرخطی تطبیقی کمتر است که نشان‌دهنده دقت بهتر تخمین سرعت طولی توسط فیلتر ارائه شده در این پژوهش است. این فیلتر به دلیل دارا بودن اطلاعات شیرهای برقی و محدودیت‌هایی همچون حد پایین سرعت طولی مطابق شکل ۸ بهبود قابل‌قیاسی نسبت به فیلترهای پیشین خود داشته است که در تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه بسیار موثر است.

جدول ۱: میانگین مربعات خطای فیلترهای بررسی شده

نوع فیلتر	میانگین مربعات خطا
فیلتر غیرخطی تطبیقی (مرور منابع)	۰/۴۳۴۲
فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده	۰/۳۵۳۶

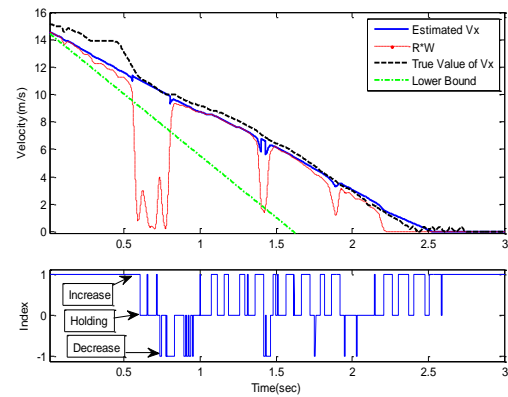
## ۵- نتیجه‌گیری

در این مقاله فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده به منظور تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه مطرح گردید. بایان روابط این فیلتر و سپس انجام آزمون تجربی بر روی خودروی آزمون، الگوریتم پیشنهادی بکار گرفته شد و نتایج حاصل از تخمین سرعت طولی توسط فیلتر با سرعت طولی واقعی وسیله نقلیه، مقایسه و مورد ارزیابی قرار گرفت. نتایج پیاده‌سازی نشان می‌دهد که الگوریتم پیشنهادی می‌تواند تخمین مناسبی برای سرعت طولی داشته باشد. ویژگی عمده این فیلتر عدم استفاده از مدل وسیله نقلیه، حذف شدن خطاهای ناشی از نامعینی‌های دینامیک خودرو و عدم نیاز به اطلاعات ورودی گشتاور ترمزی وسیله نقلیه و نامعینی‌های حاصل از آن است. همچنین سرعت محاسبات بالا و سادگی الگوریتم و روابط از نقاط مثبت آن است. البته فیلتر ارائه شده به اطلاعاتی از سیستم ترمز ضد لغزش در کنار الگوریتمی به منظور تشخیص شرایط سطح نیازمند است که از نقاط ضعف این دسته از فیلترها محسوب می‌گردد.

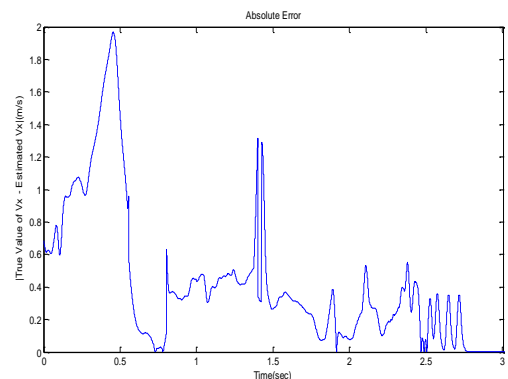
## مراجع

- [1] T. Mei and H.Li, "Measurement of absolute vehicle speed with a simplified inverse model", Vehicular Technology, IEEE Transactions on, Vol. 59, pp. 1164-1171, 2010.
- [2] H. Mirzaeinejad and M. Mirzaei, "A novel method for non-linear control of wheel slip in anti-lock braking systems", Control Engineering Practice, Vol. 18, pp. 918-926, 2010.
- [3] M. Khosravi, "Estimating of linear speed and detecting slip by designing robust estimator", Msc.Thesis, Iran University of Science and Technology. Tehran, Iran, (in persian), 2013.

در فیلتر ارائه شده با وجود عدم نیاز به مدل دینامیکی وسیله نقلیه، تخمین قابل‌قبولی از سرعت طولی وسیله نقلیه حاصل شده است. در ادامه نتایج حاصل از شبیه‌سازی فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده به نمایش گذاشته می‌شود. شکل ۸ نتایج تخمین سرعت طولی وسیله نقلیه و شکل ۹ قدرمطلق خطای بین سرعت طولی تخمینی و واقعی را نشان می‌دهد. خط محدودکننده سرعت نیز در شکل ۸ برای جلوگیری از افت شدید سرعت طولی با رنگ سبز نشان داده شده است. این خط قیدی است که سرعت طولی تخمین زده شده می‌بایست همواره بالای آن قرار گیرد. این خط از واگرایی ناگهانی فرایند تخمین سرعت طولی جلوگیری می‌نماید. وضعیت شیرهای برقی در فرایند تخمین و بر اساس الگوریتم ارائه شده در بالا بکار گرفته شده اند و همانگونه که مشخص است، در مقایسه با شکل ۶، مقدار سرعت طولی تخمین زده شده به مقدار سرعت طولی واقعی نزدیکتر شده است. این امر در شکل ۹ که مقدار قدرمطلق خطا را نشان می‌دهد در مقایسه با شکل ۷ به وضوح دیده می‌شود.



شکل ۸: تخمین سرعت طولی توسط فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده به همراه وضعیت شیرهای برقی ورودی و خروجی



شکل ۹: قدر مطلق خطای بین سرعت طولی واقعی و تخمین زده شده توسط فیلتر غیرخطی تطبیقی اصلاح شده

باوجود در نظر نگرفتن مدل دینامیکی وسیله نقلیه و ورودی گشتاور ترمزی، فیلترهای به نمایش گذاشته شده در بالا دارای دقت خوب و

- [13] M. Tanelli, S.M. Savaresi and C. Cantoni, "Longitudinal vehicle speed estimation for traction and braking control systems", Computer Aided Control System Design, IEEE International Conference on Control Applications, IEEE International Symposium on Intelligent Control, pp. 2790-2795, 2006.
- [14] L. Imsland, T.A. Johansen, T. I. Fossen, H.F. Grip, J. C. Kalkkuhl and A. Suissa, "Vehicle velocity estimation using nonlinear observers", Automatica, Vol. 42, No.12, pp. 2091-2103, 2006.
- [15] L.H. Zhao, Z. Y. Liu and H. Chen, "Design of a nonlinear observer for vehicle velocity estimation and experiments", Control Systems Technology, IEEE Transactions on, Vol.19, No.3, pp. 664-672, 2011.
- [16] H. Guo, H. Chen, D. Cao, W. Jin, "Design of a reduced-order non-linear observer for vehicle velocities estimation," IET Control Theory & Applications, Vol. 7, No.17, pp. 2056-2068, 2013.
- [۱۷] س. خان کلانتری رکن آبادی، و. پاشازاده وم. تشنه لب، "کنترل لغزش چرخ‌ها با استفاده از کنترل مد لغزشی در شبیه‌ساز دقیق"، مجله کنترل خواجه نصیر، دوره ۸، شماره ۲، صفحه ۲۱-۳۳، ۱۳۹۳.
- [18] F. Jiang and Z. Gao, "An adaptive nonlinear filter approach to the vehicle velocity estimation for ABS", In Control Applications, Proceedings of the 2000 IEEE International Conference on IEEE, pp. 490-495, 2000.
- [۱۹] ب. معاونی، م. خسروی، ص. نصیری وم. امیری، "تخمین سرعت طولی خودرو با استفاده از دو تخمینگر جدید و بدون نیاز به اندازه گیری گشتاور ترمزی"، ماهنامه علمی پژوهشی مهندسی مکانیک مدرس، دوره ۱۴، شماره ۵، صفحه ۱۸۳-۱۹۳، ۱۳۹۳.
- [20] J.A. Cabrera, A. Ortiz, J. J. Castillo and A. Simón, "A fuzzy logic control for antilock braking system integrated in the IMM tire test bench", Vehicular Technology, IEEE Transactions on, Vol. 54, No.6, pp. 1937-1949, 2005.
- [۲۱] ص. نصیری، ب. معاونی، غ. پایگانه وم. عارفیان، "مدل‌سازی و تحلیل سیستم ترمز هیدرولیکی ضد قفل خودرو"، مجله کنترل خواجه نصیر، دوره ۶، شماره ۳، صفحه ۱۱-۲۶، ۱۳۹۱.
- [4] J. C Alvarez, "Estimation of the longitudinal and lateral velocities of a vehicle using extended Kalman filters," Msc thesis, Georgia Institute of Technology, 2006.
- [5] L. R. Ray, "Nonlinear state and tire force estimation for advanced vehicle control", Control Systems Technology, IEEE Transactions on, Vol.3, pp. 117-124, 1995.
- [6] L. Chu, Y. Shi, Y. Zhang, Y. Ou and M. Xu, "Vehicle velocity estimation based on Adaptive Kalman Filter", In Computer, Mechatronics, Control and Electronic Engineering (CMCE), 2010 International Conference on, IEEE, Vol. 3, pp. 492-495, 2010.
- [7] K. Kobayashi, K. C. Cheok and K. Watanabe, "Estimation of absolute vehicle speed using fuzzy logic rule-based Kalman filter", American Control Conference, Proceedings of the 1995, IEEE, Vol. 5, pp. 3086-3090, 1995.
- [8] B. Moaveni, M. Khosravi Rogaye abad and S. Nasiri, "Vehicle longitudinal velocity estimation during the braking process using unknown input kalman filter", Vehicle System Dynamics, Vol.53, No.10, pp. 1373-1392, 1995.
- [9] K. Watanabe, K. Kinase and K. Kobayashi, "Absolute speed measurement of vehicles from noisy acceleration and erroneous wheel speed", Intelligent Vehicles Symposium Proceedings of the Intelligent Vehicles' 93 Symposium, pp. 271-276, 1993.
- [10] H. Guo, H. Chen, F. Xu, F. Wang and G. Lu, "Implementation of EKF for vehicle velocities estimation on FPGA", Industrial Electronics, IEEE Transactions on, Vol.60, No.9, pp. 3823-3835, 2013.
- [11] D. Söffker, T. J. Yu and P. C. Müller, "State estimation of dynamical systems with nonlinearities by using proportional-integral observer", International Journal of Systems Science, Vol.26, pp.1571-1582, 1995.
- [۱۲] ب. معاونی وم. بویرزمان، "طراحی فیلتر کالمن تناسبی-انتگرالی با ورودی نامشخص"، مجله کنترل خواجه نصیر، دوره ۸، شماره ۲، صفحه ۱-۱۰، ۱۳۹۳.