## ОПТИМИЗАЦИЯ ПАРАМЕТРОВ ЗАКОНА ПЕРЕКЛЮЧЕНИЯ ПЕРЕДАЧ В МЕХАНИЧЕСКОЙ ТРАНСМИССИИ АВТОМОБИЛЯ

Вечер Никита Сергеевич Научный руководитель – д-р техн. наук, проф. Руктешель О.С. (Белорусский национальный технический университет)

Рассматриваются вопросы оптимизации параметров закона переключения передач для автоматизированной механической коробки, двигатель — дизельный с механическим управлением.

В качестве двигателя используется дизельный двигатель с ТНВД. Его использование обусловлено широкой распространенностью, относительно простым обслуживанием и достаточной надежностью. Сцепление — сухое фрикционное, коробка передач — многоступенчатая, без синхронизаторов, с пневматическими встроенными механизмами включения передач; синхронизация — центральная. Центральная синхронизация предусматривает согласование угловых скоростей соединяемых валов при помощи управления двигателем.

Водитель управляет только скоростью автомобиля, воздействуя только на педель акселератора. Номер включаемой передачи, а также момент включения рассчитывает электронный блок управления. Он управляет работой двигателя, сцеплением, пневматическими механизмами включения передач. В электронный блок управления заложен двухпараметрический закон переключения передач, т.е. переключения на смежную передачу происходит в зависимости от двух параметров: угла положения педали управления двигателем  $\alpha_{\delta}$  и скорости автомобиля  $V_a$ . Угловые скорости, при достижении которых происходит переключение на смежную низшую или высшую передачу, рассчитываются по следующим уравнениям:

$$\omega_{\partial}^{B} = a_{1}^{B} + a_{2}^{B} \cdot \alpha_{\partial} + a_{3}^{B} \cdot \alpha_{\partial}^{2};$$
  

$$\omega_{\partial}^{H} = a_{1}^{H} + a_{2}^{H} \cdot \alpha_{\partial} + a_{3}^{H} \cdot \alpha_{\partial}^{2},$$

где  $a_1^B$ ,  $a_2^B$ ,  $a_3^B$  - коэффициенты, характеризующие момент переключения на смежную высшую передачу;

 $a_1^H$ ,  $a_2^H$ ,  $a_3^H$  — коэффициенты, характеризующие момент переключения на смежную низшую передачу.

Оптимизация ведется по шести параметрам:  $a_1^B, a_2^B, a_3^B, a_1^H, a_2^H, a_3^H$ . В качестве критерия эффективности используется стоимостной критерий – себестоимость перевозок:

$$C_{\mathfrak{I}K} = \frac{3_{\mathfrak{I}K}}{W_a},$$

где  $3_{9K}$  – затраты на эксплуатацию автомобиля,  $\frac{py\delta}{q}$ ;

 $W_a$  — часовая производительность автомобиля,  $\frac{m \cdot \kappa M}{q}$ .

Данный критерий является функцией производительности, учитывает среднюю скорость движения автомобиля и расход топлива. Он также косвенно учитывает число переключений передач, т.к. от их количества зависит время движения автомобиля с разрывом потока мощности.

Для расчета критерия эффективности на ЭВМ моделируется движение автомобиля в различных дорожных условиях. Для этого создана модель системы «Водитель-автоматика-автомобиль-дорога». Для моделирования вводятся исходные данные о двигателе, коробке передач, дороге и автомобиле. Данная система позволяет имитировать движение автомобиля с системой автоматического управления переключением передач.

Для оптимизации законов переключения передач используется комплекс алгоритмов синтеза законов переключения передач. Данный комплекс реализует алгоритм оптимизации и позволяет изменять параметры оптимизации.

В задачах оптимизации данного типа наибольшее машинное время затрачивается на вычисление целевой функции, в данном случае на моделирование движения автомобиля. В качестве алгоритма оптимизации используется метод стохастической аппроксимации с ускоренной сходимостью, т.к. этот алгоритм позволяет свести к минимуму вычисление целевой функции, а, следовательно, и весь процесс оптимизации.

Результатом оптимизации являются оптимальные коэффициенты  $a_1^B$ ,  $a_2^B$ ,  $a_3^B$ ,  $a_1^H$ ,  $a_2^H$ ,  $a_3^H$ , обеспечивающие минимальное значение себестоимости перевозок  $3_{2K}$ . Для сравнительной оценки полученных результатов можно также получить оптимальные параметры для топливно-экономического, обеспечивающего минимальный путевой расход топлива, и динамического, обеспечивающего максимальную скорость движения автомобиля, законов.

УДК 629.113.004:796.7

## ТЕХНОЛОГИИ РАЛЛИЙНОГО АВТОМОБИЛЕСТРОЕНИЯ В СЕРИЙНОМ ПРОИЗВОДСТВЕ

Бабенко Илья Александрович, Чистый Александр Николаевич, Шматин Владимир Александрович Научный руководитель – канд. техн. наук, доц. Сергеенко В.А. (Белорусский национальный технический университет)

В данной статье рассмотрены и исследованы взаимосвязи между технологиями производства серийных автомобилей и автомобилей для раллийного спорта и взаимного влияния этих подразделений друг на друга на основе технических отчетов Mitsubishi Motors Company.

Разработчики Mitsubishi Motors Company(MMC) тесно сотрудничают с командой «Mitsubishi rally team», находящейся в