



[首页](#) [本刊简介](#) [编委会](#) [收录情况](#) [投稿指南](#) [网上订阅](#) [广告指南](#) [兵工学会](#) [联系我们](#)

文章详情

稿件标题: 多轴车辆全轮转向液压控制系统设计与分析

稿件作者: 石坤, 袁磊, 王睿

栏目名称: 装备理论与装备技术

关键词: 全轮转向; 液压控制; 响应特性

文章摘要: 为进行多轴车辆电液全轮转向系统的研究, 设计并建立了转向液压控制系统的数学模型; 为提高全轮转向系统的响应性能, 基于该模型, 在Matlab和AMESim软件中对系统动力执行元件的阶跃响应特性进行了对比分析; 结果表明: 元件响应时间快、位移大小满足转向传动机构运动情况; 且两次仿真结果较为吻合, 验证了所建立数学模型的正确性。

收录刊物: 2015年07期

稿件基金: 国家自然科学基金 (5 1 3 0 5 4 5 7)

引用本文格式: 石坤, 袁磊, 王睿. 多轴车辆全轮转向液压控制系统设计与分析 [J] . 四川兵工学报, 2015(7):38-41.

SHI Kun, YUAN Lei, WANG Rui. Design and Analysis on All Wheel Steering Hydraulic Control System of Multi Axis Wheeled Armored Vehicle [J] . Journal of Sichuan Ordnance, 2015(7):38-41.

浏览次数: 221

下载次数: 220

[免费下载全文](#) [下载PDF阅读器](#)

地址: 重庆市巴南区红光大道69号 重庆理工大学明德楼6楼614室 邮编: 400054
电话: 023-68852703 传真: 023-68852703 邮箱: bqzbgcxb@126.com

您是第 **1833090** 位访问者
[前台管理](#) [工作入口](#)