

TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA- ĐHQG TP.HCM KHOA KỸ THUẬT GIAO THÔNG BỘ MÔN KỸ THUẬT Ô TÔ – MÁY ĐỘNG LỰC

## BÁO CÁO ĐỔ ÁN CHUYÊN NGÀNH

# THIẾT KẾ CỤM CÀM BIẾN MOMEN XOẮN CHO XE GO KART

GVHD: TS. Trần Đăng Long SVTH: Nguyễn Nhật Duy MSSV: 1910088



## Giới thiệu

Hệ thống lái trợ lực điện EPS có nhiệm vụ tạo ra lực bổ trợ tác dụng lên cơ cấu dẫn động lái, giúp việc điều khiển tay lái sẽ trở nên nhẹ nhàng và tính cơ động của xe cao.

Cảm biến momen xoắn kiểu Strain Gauge: là cảm biến có thể chuyển đổi một momen xoắn, thành một tín hiệu điện bằng cách đo biến dạng các strain gauge dán trên bề mặt thanh xoắn. ECU dựa vào tín hiệu momen lái đo được để điều khiển motor trợ lực.

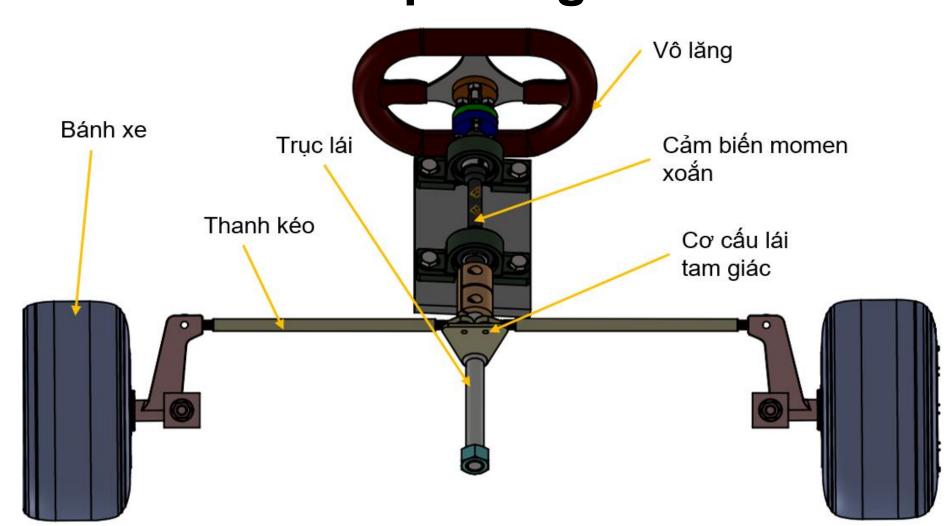
#### **MỤC TIÊU**

Thiết kế cụm cảm biến momen xoắn cho xe Go Kart.

### YÊU CẦU



# Bố trí cảm biến momen xoắn trong hệ thống lái



## CÔNG VIỆC THỰC HIỆN

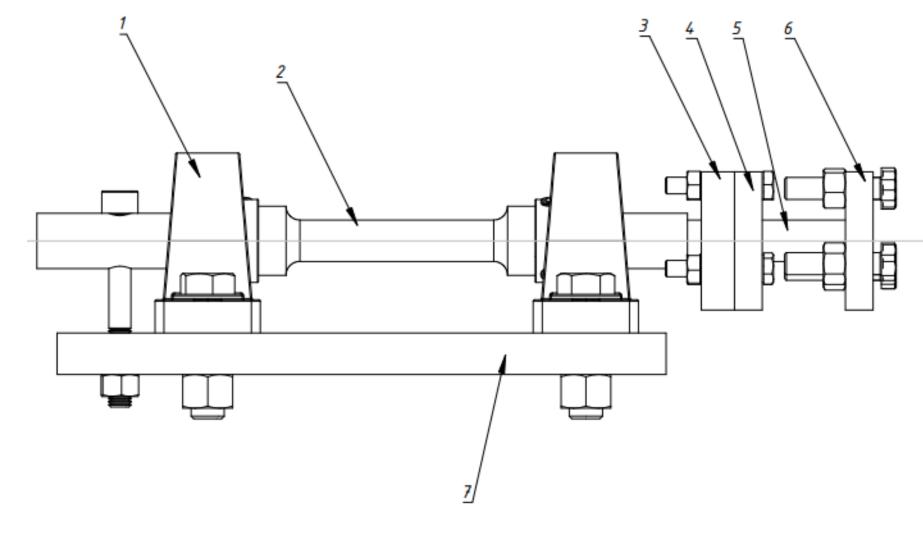
- ❖Thiết kế thanh xoắn.
- Thiết kế bộ mặt bích nối thanh xoắn và vô lăng.
- ❖ Vẽ các chi tiết: vô lăng, khớp nối, ổ đỡ bi, bệ đỡ. ✓
- ❖ Thiết kế bộ mạch đo biến dạng bằng strain gauge. ✓
- ❖Chế tạo, thử nghiệm.
- ❖Đọc và xử lý tín hiệu.

## GIỚI HẠN ĐỀ TÀI

Thiết kế phần cơ khí cảm biến và bộ đo biến dạng bằng strain gauge.

# Thiết kế bố trí chung

# Bố trí chung cụm cảm biến momen xoắn



1. Ở đỡ bi; 2. Cụm thanh xoắn; 3. Mặt bích 1; 4. Mặt bích 2; 5. Trục nối; 6. Mặt bích 3; 7. Bệ đỡ

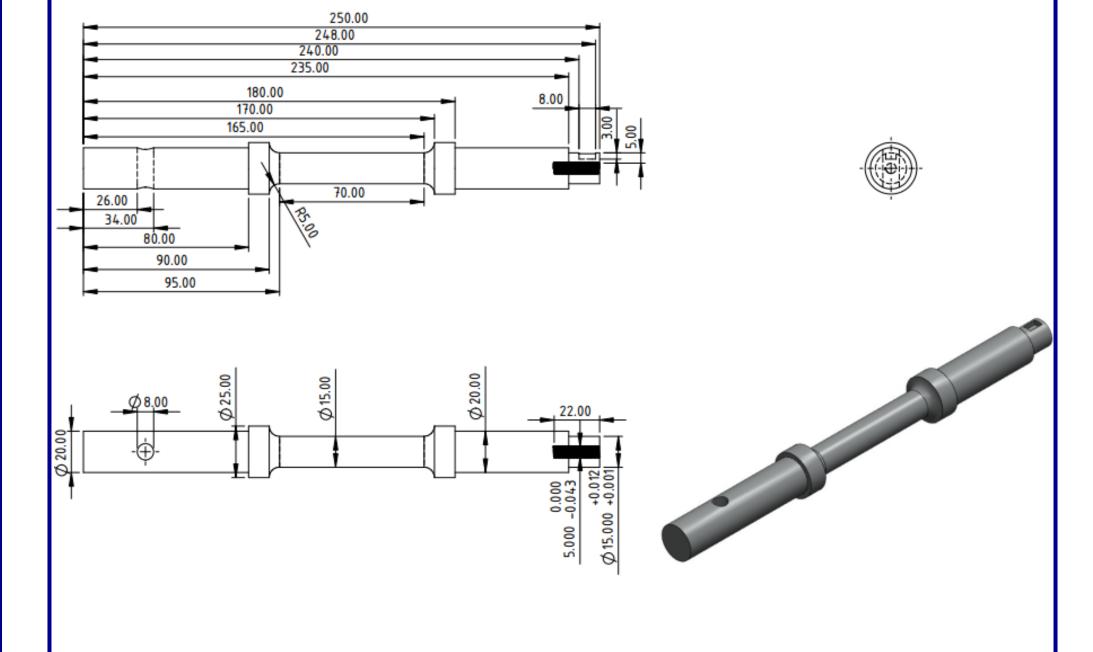
# Thiết kế kỹ thuật

Nội dung thiết kế: thanh xoắn, bộ mặt bích, bộ mạch đo biến dạng bằng strain gauge.

#### THIẾT KẾ CỤM THANH XOẮN

- Tính toán đường kính:  $d_1 \ge \sqrt[3]{\frac{5.M_{max}}{[1]}}$
- Tính toán chiều dài:  $L = \frac{\phi.G.I_p}{M}$
- Chọn then bằng

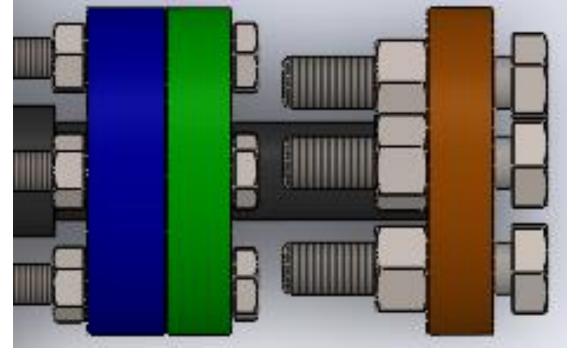
## (A) Cụm thanh xoắn



## THIẾT KẾ BỘ MẶT BÍCH







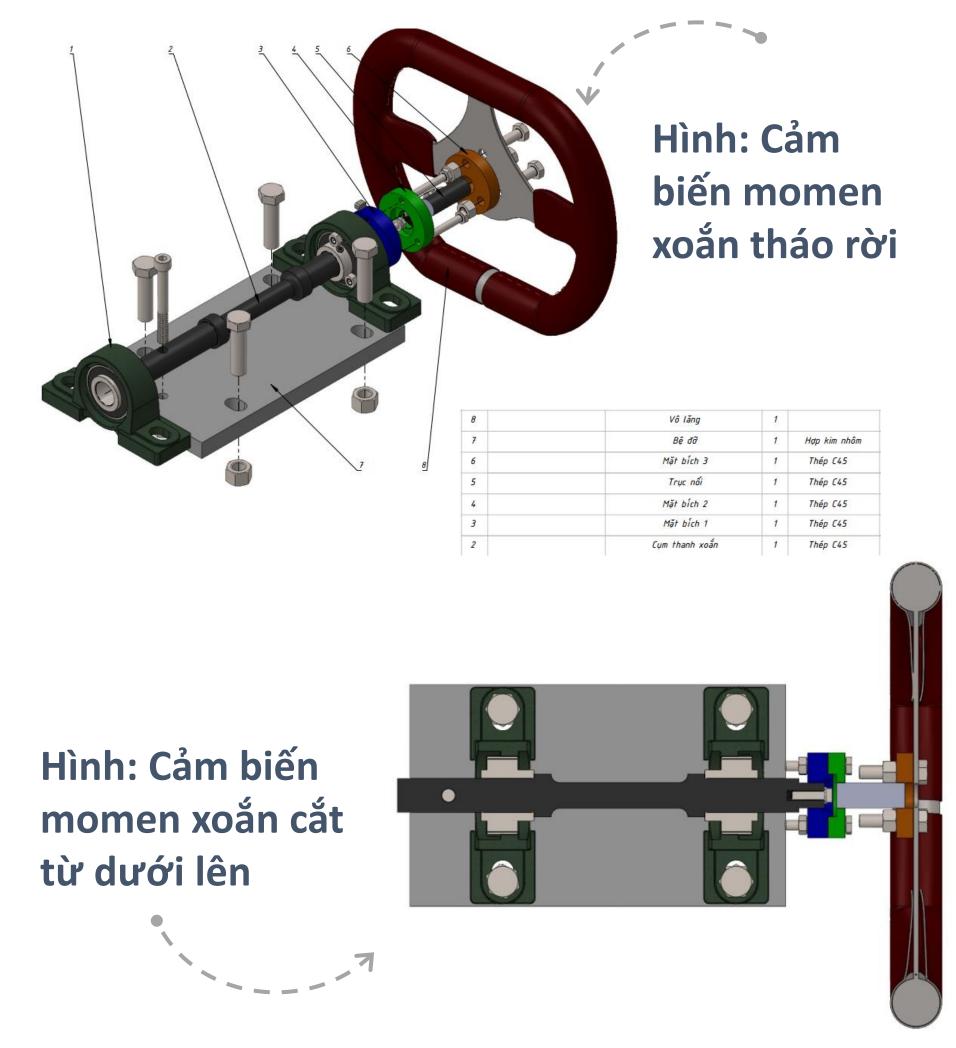
Hình: Bộ mặt bích

# Hình: Bố trí strain gauge trên thanh xoắn Gauge 3 Gauge 4 Gauge 1 Mạch cầu wheatstone Mạch cầu wheatstone Mạch cầu wheatstone Nach cầu wheatstone Mach cầu wheatstone Vout = A(V<sub>2</sub> - V<sub>1</sub>) + V<sub>offset</sub> Vout Voffset Sơ đồ nguyên lý mạch tín hiệu

THIẾT KẾ BỘ ĐO BIẾN DẠNG BẰNG

**STRAIN GAUGE** 

## Cấu tạo chi tiết



# Kết luận

2. Phần điện

**Kết quả:** Thỏa mãn được các yêu cầu thiết kế đặt ra.

## Hướng phát triển:

- 1. Phần cơ khí: Chế tạo, thử nghiệm cụm cảm biến momen xoắn.
- Tạo nhiều dạng tín hiệu: Analog output, Serial, CAN, LIN.
- Đọc, xử lý tín hiệu và tạo giao diện GUI hiển thị tín hiệu.