自动驾驶控制算法第九讲

纵向控制开篇

当你踩下油门/刹车时,你到底在控制什么?

横向控制:方向盘 → 前轮转角 → 车的航向角

纵角控制:油门/刹车 --- ? ----- 车加速/减速

? 到底是什么,当你踩下油门/刹车时,什么被改变了,从而导致车速的改变

直观上: ?指发动机转速

指发动机扭矩 X

正确答案:油门 —— 发动机功率被改变了 —> 产加速

刹车 ——制动压力增大 ——制动盘摩擦增大 —> 阳增大 —> 车减速

功率与车加速不直观

什么与车加速直接相关? 万个 页 70 → 发动机扭短 发动机轻迁

油门 → 功率 → 超短 → 報 → 本地度 → 本地连

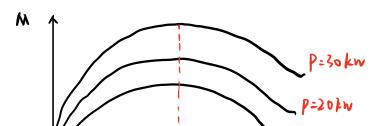
当你踩油门时,你到底在控制什么?

P 与 M. w 的关系?

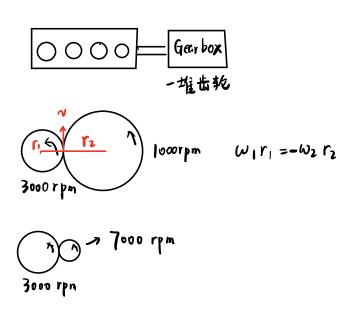
 \vec{r}_{1} \vec{r}_{1} \vec{r}_{2} \vec{r}_{3} \vec{r}_{4} \vec{r}_{5} \vec{r}_{5}

发动机与变速器

发动机扭矩-转连曲线

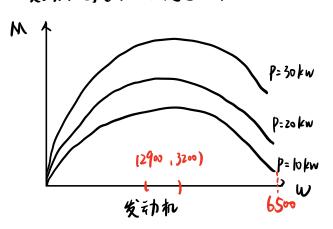


发动机最好只在高效/高扭短区运行,发挥夹根大优势,但是夹高效区很短 多速器 应运而生



变速器通过齿轮切换从而将发动机的高效转速得从拓宽 齿轮切换术语叫换档 一档,二档,三档,四档,五档 最慢 城市 程短最小 启动,限坡 高速

发动机与电机的转连扭矩图

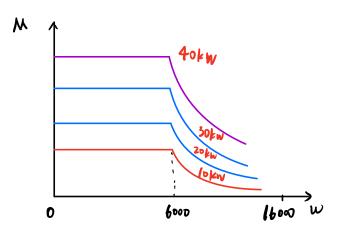


发动机最高6500

高效区间 (2910,3200)

需要速點

低速差, 高速较强



电机最高 16000 高效区间(300 0 11000)

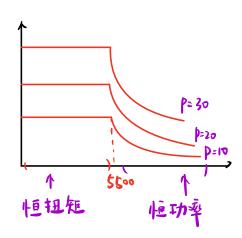
不需要更速器

低速极强, 高速差

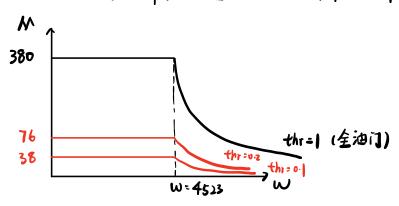
法拉利/兰博基尼 V12 发动机

Tesla model S 1.9s 百分型加速 永磁同步电机

我们的控制基于电动汽车



电机考数 · 最大扭矩 380 N·m ,最大功率 180 kW



$$W = \frac{P}{M} = \frac{180000}{380} = 473.68 \ (rod/S) = 28421.0526 \ (rad/min) = 4523 \ (rpm)$$

M与W的关系为

$$M = \begin{cases} 380 \cdot \text{thr} & 0 \le \omega \le 4523 \text{ rpm} \\ \hline \frac{380 \cdot 4523 \cdot \text{thr}}{\omega} & \omega \ne 4523 \text{ rpm} \end{cases}$$