

MATLAB/SimulinkによるRADAR計測システムの開発

佐藤 凌雅（秋田研究室）

1 緒言

自動車の走行時に生じる上下方向の振動を抑制する装置としてアクティブサスペンションが開発され、市販車に装備されるまでにその技術は進歩している。しかし、その多くはストロークセンサや加速度センサがバネ下の動きを検知してから作動するもので、車両が段差に侵入した際の最初の衝撃を完全に吸収できない。そこで、車載センサを用いて路面の状態を測定し、車体に衝撃が加わるタイミングでサスペンションを調整することにより、既存のアクティブサスペンション技術では吸収しきれない最初の衝撃を軽減できると考える。

本研究では、このアクティブサスペンションの動作判定の前段として、路面の段差検知システムの実現を目的とする。提案するシステムはRADARを用いて路面を常に監視し、車両前方の段差の有無を検出する。また、システム構築にはMATLAB/Simulinkを用いたモデルベース開発を採用し、ソフトウェア設計の効率向上を図った。

2 本論

本研究では路面の状態を計測するRADARとし

てAcconeer社製のXC112/XR112評価キットを使用した。RADARを分解組立型電気自動車PIUSの前方に取り付け、本校敷地内を走行しデータを取得した。RADARからはセンサからの距離別の電波の反射強度が得られる。反射強度のピークの位置が物体、すなわち、路面までの距離となる。このデータが100Hzの周期でRADARから送られる。

このRADARのデータから路面の段差の有無を検出するためにMATLAB/Simulink上で次のような信号処理アルゴリズムを構築した。

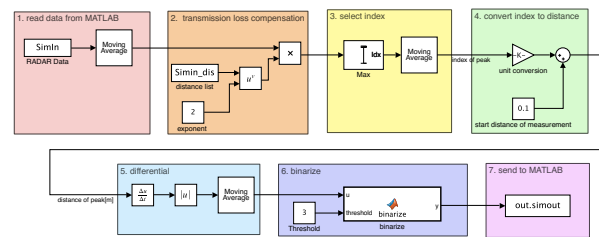


図1 システムブロック図

3 結言