

車両用操舵装置

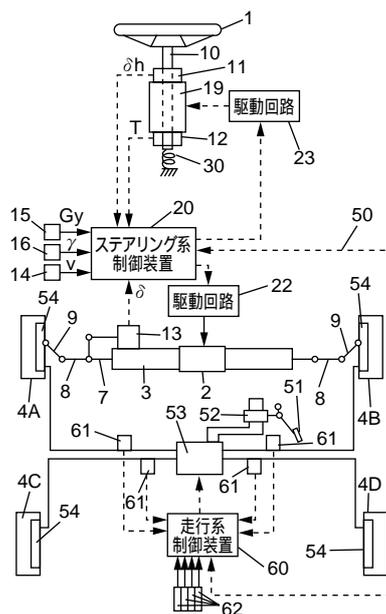
Steering Apparatus for Vehicle

公開番号 特開2001-334947号

発明者 西崎勝利, 中野史郎, 瀬川雅也, 葉山良平

< 発明の要旨 >

μスプリット路上における制動時に車両姿勢を安定化できる車両用操舵装置。ステアリング系制御装置20は、舵取り機構2, 3を制御することにより、車両挙動の安定化のための姿勢制御を行い走行系制御装置60は、制動機構53, 54を制御することによって、車両挙動の安定化のための姿勢制御を行う。制動機構53, 54が作動すると、左右前輪4A, 4Bのいずれの車輪速が大きいか、および車輪速の差がしきい値を超えているかどうか調べられ、車輪速の差がしきい値を超えている場合には、μスプリット路上での制動とみなされ、車輪速の小さい方に制御舵角を加えるように舵取り機構2, 3が制御される。



回転角検出装置およびトルク検出装置ならびに舵取装置

Device for Measuring Rotary Angle and Torque, and Steering Apparatus

公開番号 特開2001-311605号

発明者 徳本欣智, 柴 真人, 前田直樹

< 発明の要旨 >

磁気センサの出力特性の相違およびターゲットと磁気センサとの間のエアギャップの変動に影響されことなく正確な回転角度および回転トルクの検出を可能とする。

一つのターゲットが通過する間の各磁気センサの出力の最大値および最小値を抽出し、これらの差と予め定めた基準差との比を求め、この比に基準差に対して設定された基準ゲインを乗じて補正ゲインを求める。また最大値と最小値との平均値を求め、この値と予め設定された基準平均値との差をオフセット量として求める。回転角度および回転トルクの算出は、各磁気センサの実際の出力に補正ゲインを乗じ、またオフセット量を加算した結果を用いて行う。

