### ISO 3888 con e senza ABS: la simulazione HVE

Viene confrontata la manovra di frenata con sterzatura per il veicolo BMW 318 lanciato a 110 km/h con o senza l'intervento dell'ABS nel cambio corsia come specificato in ISO 3888 utilizzando il codice SIMON di HVE

Con il software HVE una qualsiasi analisi comporta la creazione di tre modelli (manichini, veicoli e ambiente), la scelta di un motore di analisi fisica, l'analisi con questo modello di calcolo e la presentazione dei risultati.

Per consentire di replicare con scioltezza il tutorial si allegano le principali schermate privilegiando la possibilità di costruire in pochi minuti una simulazione rispetto a procedere a spiegare compiutamente ogni passaggio.



Figg. 1-3 – Settaggi iniziali in HVE: opzioni, unità e intervallo playback

# **CREAZIONE MANICHINI**

Il primo passo per creare una simulazione in HVE è quello di selezionare i manichini necessari (*H* in HVE sta infatti per *Human*).

I manichini in HVE sono simulati con 15 corpi come in figura 4 e l'utente li trova già allestiti e direttamente richiamabili per essere utilizzati al posto di guida o come passeggeri anteriori o posteriori, passeggeri in piedi dentro un autobus o in sella ad un motociclo o ancora pedoni e così via.

Ogni manichino è parametrizzato in termini di sesso e percentile.

Qualora la simulazione a 15 corpi non fosse sufficiente, HVE dispone di un manichino ben più sofisticato nel modulo di calcolo GATB.

Per i fini di questa tutorial non è necessario l'uso di manichini e prescindiamo quindi dall'influenza dello spostamento dinamico del guidatore della BMW sul comportamento dinamico del veicolo (anche se HVE sarebbe in grado di includerlo se procedessimo a modellarlo).



Figg. 4 – I manichini di HVE per la simulazione di conducenti, passeggeri e pedoni

# **CREAZIONE VEICOLO**



Figg. 5 - 7 – Scelta veicolo ed evidenziazione degli organi meccanici per verifica proprietà



Figg. 8 - 11 – Scelta veicolo, evidenziazione degli organi meccanici per verifica proprietà

In HVE l'utente ha a disposizione un database di proprietà per svariati veicoli (*V* in HVE sta infatti per *V*ehicle): da autovetture ad autobus, da autotreni a motocicli, ecc. ed ovviamente si possono modificare veicoli esistenti e aggiungerne di nuovi. Ogni veicolo è descritto con accurati ingombri geometrici (Fig. 6) e reca in evidenza i simboli dei principali organi meccanici, cliccando nei quali (ad esempio il motore in Fig. 7) ne vengono richiamate tutte le caratteristiche con tabelle, grafici e cursori. Quando alcune di queste caratteristiche si prestano a variazione a seconda dello stato d'uso, come ad esempio le caratteristiche degli ammortizzatori, l'utente può richiamare la finestra di input relativa e spostare il cursore dal valore medio ad uno diverso, sempre però nell'intervallo plausibile per quell'autoveicolo. Tali finestre consentono inoltre di cambiare radicalmente alcuni organi meccanici, ad esempio per modificare da sospensioni da assale rigido a barra di torsione, e cambiare i pneumatici sia come caratteristiche geometriche che condizioni del battistrada

Anche il sistema ABS (Fig. 10) è completamente variabile dall'utente pur nei limiti di tolleranza specifici per quel modello se l'utente non decide di crearne uno ex-novo.

Controllati tutti i parametri meccanici, si può intervenire su quelli estetici ad esempio montando i cerchioni desiderati sul veicolo (Fig. 11).

### **CREAZIONE AMBIENTE**

L'ultimo scenario da creare in HVE è l'ambiente (*E* in HVE sta infatti per *Environment*).

L'utente dispone di un modellatore tridimensionale in HVE e di una libreria di scenari, strade, incroci e arredi urbani per poter costruire lo scenario desiderato scegliendo, modificando o importando vari elementi. Ovvero può caricare i rilievi plano altimetrici di uno specifico ambiente da lui misurato.

Settando le coordinate geografiche (Fig. 12), la data e l'ora HVE computa automaticamente la posizione del sole e l'irraggiamento, e quindi le condizioni di abbagliamento e le ombre, mentre all'utente restano solo da specificare le condizioni meteorologiche e di visibilità.

Per i fini di questo tutorial selezioniamo direttamente IsoLaneChange per avere disponibile il tracciato piano con birilli e striscie gialle (Fig. 13) come previsto dalla prova ISO 3888 e lasciamo condizioni meteorologiche e di visibilità ottimali.



Figg. 12 - 13 - Scelta ambiente e definizione scenario di prova IsoLaneChange

# DATI EVENTO

Preparati manichini, veicoli e ambiente bisogna ora definire l'evento che chiameremo "ISO 3888 con ABS" e che risolveremo con il motore di calcolo SIMON.

Nel nostro caso, la BMW rossa si trova all'istante iniziale della simulazione in alto a sinistra di Fig. 14, lanciata a 110km/h.

Per imputare questa condizione scegliamo Set-Up dal menù Position/Velocity ed imputiamo all'istante iniziale la posizione X= -24 m e la velocità assegnata di 110 km/h. Avendo messo nel settaggio iniziale "Autoposition", HVE si occuperà di mettere con le ruote a terra il veicolo e non ci dobbiamo occupare della quota Z.

Il passo successivo è decidere quando il nostro pilota deve sterzare a sinistra. Le specifiche di prova del tracciato ISO 3888 prevedono un percorso pre-tracciato e questo consente l'applicazione ideale del Path Follower di HVE: non ci dobbiamo preoccupare di quando sterzare, basta che chiariamo ad HVE una serie di punti di passaggio desiderati ed il software governerà al meglio lo sterzo per passare il più possibile vicino a quelle posizioni.

Pertanto, clicchiamo in Driver Controls, HVE Driver, patch Source e specifichiamo che useremo la tabella Position/Velocity Dialog.



Fig. 14 – Settaggio della posizione iniziale, x = -24m e velocità 110km/h

Ovviamente possiamo controllare la bravura del guidatore nel seguire il percorso da noi desiderato e a tal fine nella cartella HVE Driver specifichiamo a 1.0g il Driver Conmfort Level.

Driver Controls : BMW 318is 2-Dr		×
Steer Brake Throttle Gear HVE Driver		
Use Path Follower		
Path Source HVE Driver Method Speed	Filter	
		[]
Position/	/elocity Dialog	
Path Data Source : C Table		
		ſ
river Controls : RMW 219is 2-Dr		v
river Controls : BMW 318is 2-Dr		×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver		×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower		×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed	Filter	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed	Filter	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) :	Filter	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec)	Filter 0.0000	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec) :	Filter 0.0000	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr  Steer Brake Throttle Gear HVE Driver  ✓ Use Path Follower  Path Source HVE Driver Method Speed  Driver Start Time (sec) :  Driver Sample Interval (sec) :  Path Error Null Distance (m) :  Driver Comfort Level (a)	Filter	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec) : Driver Preview Time (sec) : Path Error Null Distance (m) : Driver Comfort Level (g)	Filter 0.0000 0.1000 0.1000 0.30 0.30 1.00	X
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec) : Driver Preview Time (sec) : Path Error Null Distance (m) : Driver Comfort Level (g)	Filter 0.0000 0.1000 0.1000 0.30 0.30 1.00	X
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec) : Driver Preview Time (sec) : Path Error Null Distance (m) : Driver Comfort Level (g)	Filter 0.0000 0.1000 0.1000 0.30 0.30 1.00	×
Steer       Brake       Throttle       Gear       HVE Driver         ✓       Use Path Follower         Path Source       HVE Driver       Method       Speed         Driver Start Time (sec) :	Filter 0.0000 0.1000 0.30 0.30 1.000	×
Driver Controls : BMW 318is 2-Dr         Steer       Brake       Throttle       Gear       HVE Driver         ✓       Use Path Follower         Path Source       HVE Driver       Method       Speed         Driver Start Time (sec) :	Filter	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec) Driver Preview Time (sec) : Path Error Null Distance (m) : Driver Comfort Level (g)	Filter	×
river Controls : BMW 318is 2-Dr Steer Brake Throttle Gear HVE Driver ✓ Use Path Follower Path Source HVE Driver Method Speed Driver Start Time (sec) : Driver Sample Interval (sec) : Driver Preview Time (sec) : Path Error Null Distance (m) : Driver Comfort Level (g)	Filter 0.0000 0.1000 0.30 0.30 0.30 0.30 0.30	X
Steer       Brake       Throttle       Gear       HVE Driver         ✓       Use Path Follower         Path Source       HVE Driver       Method       Speed         Driver Start Time (sec) :	Filter	

Fig. 15 - 16– Scelta di path follower per lo sterzo con driver confort level di 1 g.

In questo modo il path follower governerà lo sterzo cercando di restare nei limiti di un confort di guida di 1g di accelerazione trasversale e passando il più vicino possibile alle posizioni successive da noi specificate in ottemperanza alla prova ISO 3888 come segue:

INITIAL	X= <b>-</b> 24.0	Y= 0.0
<b>BEGIN PERCEPTION</b>	X= 15.0	Y= 0.0
BEGIN BRAKING	X= 45.0	Y= <b>-</b> 3.5
IMPACT	X= 99.0	Y= <b>-</b> 3.5

Come evidente, le condizioni all'istante INITIAL sono quelle iniziali (la prima sagoma in alto a sinistra di fig. 17); segue la condizione di uscita tra i birilli dalla prima corsia (BEGIN PERCEPTION, sagoma intermedia di fig. 17); ancora, condizione di corretto ingresso tra i birilli nella corsia a fianco (BEGIN BRAKING, ultima sagoma di fig. 17 in basso a destra); infine, condizione di corretta uscita dalla seconda corsia (IMPACT, sagoma non visibile in fig. 17). Ovviamente il nome delle successive posizioni, suggerito automaticamente da HVE nella casella Path Location, è qui del tutto casuale; in questo caso i nomi servono solo ad imporre la successione cronologica ma non sottintendono altro. Ricordiamo che ogni posizione deve essere inserita cliccando in Apply.

Lasciato al software il governo dello sterzo per passare il più vicino possibile alle posizioni di controllo, rimettiamo viceversa al nostro pilota la decisione di quando frenare.



Fig. 17– Le maschere trasparenti individuano le posizioni chieste al path follower.

Ipotizziamo quindi una frenata di panico (500N) che si concretizza in un decimo di secondo, vale a dire a t=1.5s il guidatore ha appena iniziato a sfiorare il freno e a 1.6s ha raggiunto e tiene costante con il piede il carico di 500N

Usiamo a tal fine la finestra di dialogo Set-Up, Driver Control, Brake, Pedal Force (Fig. 18). Infine, dal momento che l'ABS opererà a frequenza relativamente elevata, abbassiamo a 0.01s lOutput Time interval nei controlli di simulazione di Fig. 19

Driver Controls : BMW 318is 2-Dr	x
Steer Brake Throttle Gear HVE Driver	
Table : Pedal Force	
Pedal Force vs. time	
Image: Sec)     Pedal Force (N)       1.5000     0.00       1.6000     500.00	
OK Annulla Copy Row Copy Cell ?	

Fig. 18 – Settaggio delle condizioni di frenata da parte del conducente

Simulation Controls		<u>? ×</u>
Integration Timesteps		
Human Collisions (sec) :	<u>)</u>	0.0002
Vehicle Collisions (sec) :		0.0010
Curb Impact (sec) :	-)	0.0010
Vehicle Separation (sec) :		0.0100
Vehicle Trajectory (sec) :	·)	0.0025
Output Time Interval (sec) :	<u>)                                    </u>	0.01
Termination Conditions		
Maximum Time (sec) :		6.00
Linear Velocity (km/h) :		3.22
Angular Velocity (deg/sec) :		5.00
Maximum Bisections :		12
Velocity Convergence :		0.12000
Velocity Change Limit :	<u>)                                    </u>	0.00000
Acceleration Change Limit :	)—————————————————————————————————————	0.00000
	Cancel	

Fig. 19 – Controlli di simulazione, abbassato a 0.01s l'Output Time Interval

### SIMULAZIONE ISO 3888 CON ABS

Passati all'ambiente di simulazione, se si clicca in Play si evidenzia il risultato della simulazione come in Fig. 20, con il veicolo che nonostante la frenata di panico riesce grazie all'ABS a svolgere il cambio corsia.

Si notino le deboli tracce intermittenti lasciate dalle gomme della BMW durante la frenata modulata dall'ABS.



Fig. 20 – Simulazione ISO 3888 con frenata modulata dall'ABS, si notino le deboli tracce intermittenti lasciate dai pneumatici. La BMW in simulazione appare in colore rosso al bordo inferiore della figura, le due sagome trasparenti più sopra sono solo i riferimenti di controllo che il path follower cerca per quanto possibile di colpire governando solo lo sterzo.

#### SIMULAZIONE ISO 3888 SENZA INTERVENTO DI ABS

Per disattivare l'ABS basta ritornare in ambiente Vehicle e cliccare con il mouse sul pedale del freno, togliendo il segno di spunta sulla voce "ABS installed" (Fig. 21)

Ma prima di rilanciare la simulazione, salviamo una copia come "nuovo evento" e battezziamolo "ISO 3888 senza ABS" (Fig. 22), in modo che il nostro file di lavoro contenga poi entrambe e distinte le due simulazioni, e la seconda sia ripresa senza dover reimputare i dati rimasti invariati



Fig. 21 – Disattivazione ABS cliccando nel pedale del freno in ambiente Vehicle

Copy Event		×
Event Name:	Iso 3888 senza ABS	
SIMON, Iso	) 3888 senza ABS	
	OK Cancel	]

Fig. 22 – Salvataggio simulazione senza ABS senza dover reimputare gli altri dati



Fig. 23 – Simulazione ISO 3888 con frenata NON modulata dall'ABS, a parità di tutte le altre condizioni. Si notino le tracce ben più consistenti della frenata a ruote bloccate e, rispetto alla Fig. 20, il mancato rispetto del cambio di corsia con la vettura notevolmente scomposta.



Figg. 24-25 – Ulteriori fotogrammi della simulazione ISO 3888 senza intervento di ABS

# CONFRONTO DEI RISULTATI

Il software HVE consente undici diverse presentazioni dei risultati:

- 1) MESSAGGI sono avvisi o condizioni di errore generati dal solutore fisico utilizzato (nessuno in questo caso)
- 2) ACCIDENT HISTORY classica tabella di posizioni e velocità iniziali e finali; la BMW senza ABS (Fig. 27) impiega leggermente di più a fermarsi (5 centesimi di s) ma soprattutto non è incanalata nella seconda corsia, essendo deviata sulla propria sinistra di tre metri e girata di oltre 6° rispetto a quella con ABS (Fig. 25).
- 3) DRIVER DATA tabella dei controlli di guida (Fig. 28), nel nostro caso identica per i due casi di BMW con o senza ABS
- 4) ENVIRONMENT DATA tabella delle condizioni ambientali (Fig. 29), nel nostro caso identica per i due casi di BMW con o senza ABS
- 5) EVENT DATA tabella di eventi quali variazione di carico, accelerometri aggiunti, disassamento ruota, afflosciamento pneumatico o rottura freno, nel nostro caso assenti in entrambe le simulazioni (Fig. 30)
- 6) VEHICLE DATA i dati usati per il modello matematico del veicolo occupano ben cinque pagine di listato come in fig. 31, da cui ad esempio si verificano tutti i parametri per i pneumatici P205/60R15 montati sulla BMW
- 7) PROGRAM DATA con i parametri del motore di simulazione, Fig. 32
- 8) VARIABLE OUTPUT con tutti i parametri e le misure della simulazione (Fig. 33): ad esempio, si seleziona una tabella con, a variare del tempo di simulazione, la pressione nel circuito della pompa freno (13610 kPa alla frenata) rispetto al tempo di simulazione e , nelle due colonne a fianco (Fig 34) la pressione istantanea modulata dall'ABS alla ruota anteriore e posteriore destra della BMW. Chiaramente nel caso della frenata senza ABS tale valore è viceversa costante a 13610 kPa. Il diagramma di Fig.
- 9) TRAJECTORY SIMULATION per apprezzare la traiettoria seguita dai veicoli
- *10)* DAMAGE PROFILES per evidenziare il progressivo danneggiamento all'urto dei veicoli, non utilizzato in questo caso
- 11) VIDEO indubbiamente, la presentazione più accattivante in grado di fornire le precise condizioni di visibilità a bordo dei veicoli come pure da parte di osservatori esterni.

Accident History-SIMON,	, Iso 3888 c	on ABS							×
									-
		ACCI	IDENT HI	ISTORY					
	time	х	Y	Heading	Vtot	U	v	Yaw Vel	
	(sec)	(m)	(m)	(deg)	(km/h)	(km/h)	(km/h)	(deg/sec)	
-Start of Simulation-									
BMW 318is 2-Dr	0.0000	-24.0	0.0	0.0	110.0	110.0	0.0	0.0	
At Final/Dest									
BMU 318ie 2-Dr	5 0476	76 6	-37	1 1	0.0	0.0	0.0	0.0	
DIW 31013 2-DI	5.0470	/0.0	5.7	1.1	0.0	0.0	0.0	0.0	-
									• //

Fig. 26 – Accident History per la BMW con ABS

Accident History-SIMON,	Iso 3888 s	enza ABS						
		ACCI	DENT HI	STORY				
	time (sec)	× (m)	Y (m)	Heading (deg)	Vtot (km/h)	U (km/h)	V (km/h)	Yaw Vel (deg/sec)
-Start of Simulation- BMW 318is 2-Dr	0.0000	-24.0	0.0	0.0	110.0	110.0	0.0	0.0
At Final/Rest BMW 318is 2-Dr	5.0976	76.4	-6.7	6.9	0.0	0.0	0.0	0.0
•								•

Fig. 27 – Accident History per la BMW senza ABS

🛃 Driver Data-SIMO	N, Iso 3888 con	ABS					×
-		- DRIVER CO	ONTROLS				
Driver Control:	s for: BMW 3.	18is 2-Dr					
	PATH FOLLOW	ER (CLOSED-	-LOOP) DRIVI	ER MODEL			
	Driv	ver Start 7	Fime (sec):			0.0000	
	Driver Sa	ample Inter	rval (sec):			0.1000	
	Drive:	r Preview 🤉	Fime (sec):			1.0000	
• • •	Path	Error Null	l Dist (m):			0.30	
Lat.	Accel. for D	river Disco	omrore (g):			1.00	
	:	Path Follow	ver Method:		Variał	le Steer	
	Initia	al Steer An	ngle (deg):			0.00	
	Max Stee:	r Velocity	(deg/sec):			720.00	
	Steer Corre	ction Rate	(deg/sec):			480.00	
	Steer Corr	ection Damp	ping (deg):			24.00	
	PA	TH TARGET I	POSITIONS				
Target	X-Coord	Y-Coord	Z-Coord	Roll	Pitch	Yaw	
No.	(m)	(m)	(m)	(deg)	(deg)	(deg)	
1	-24.00	0.00	-0.62	0.00	0.00	0.00	
2	15.00	0.00	-0.62	0.00	0.00	0.00	
Л	43.00	-3.50	-0.62	0.00	0.00	0.00	
-	55.00	-3.30	-0.02	0.00	0.00	0.00	
	DRIVER	CONTROL TAN	BLES (OPEN-)	LOOP)			
T	inc	Peda. Fora	1	Timo		Inrottle	
(3)	ec)	TOLCO (N)	-	(sec)		(%/100)	
1.5	000	0.00	, )	0.0000	(	0.00	
1.6	000	500.00	)				-
							<u>۱</u>

Fig. 28 – Driver data per la BMW con ABS, uguali a quelli della simulazione senza ABS

🗧 Environment Data-SIMON, Iso 3888 con ABS	×
	<b>_</b>
GENERAL ENVIRONMENT D.	ATA
Ambient Temperature (Celsius):	20.00
Ambient Pressure (kPa):	101.32
Air Density (kg/m^3):	1.2045
Wind Speed (km/h):	0.00
Wind Direction (deg):	0.00
Gravity Constant (m/sec^2):	9.81
3-D ENVIRONMENT TERRAIN	DATA
3-D Geometry Filename:	(Unknown)
Number of Polygons:	4000
GetSurfaceInfo: From	Previous Polygon
Minimum Terrain Elevation (m):	0.00
Maximum Terrain Elevation (m):	-0.61 -
	▶ <i>  </i> ,

Fig. 29 – Environment data per la BMW con ABS, uguali a quelli senza ABS

🔽 Event Data-SIMON, Iso 3888 con ABS	×
VEHICLE EVENT DATA	
Event Data for BMW 318is 2-Dr:	
Payload Information: (No Payloads)	
Accelerometer Information: (No Accelerometers)	
Collision Pulse Information: (No Collision Pulse)	
Event Wheel Data, First Axle	
Wheel Damage: (No Displaced Wheels)	
Brake Temp/Adjustment Data: (Generic Brakes; No Data)	
Brake Failure Data: (No Failed Brakes)	
Tire Blow-outs: (No Tire Blow-outs)	
Event Wheel Data, Second Axle	
Wheel Damage: (No Displaced Wheels)	
Brake Temp/Adjustment Data: (Generic Brakes; No Data)	
Brake Failure Data: (No Failed Brakes)	
Tire Blow-outs: (No Tire Blow-outs)	
	-

Fig. 30 – Event data per la BMW con ABS, uguali a quelli senza ABS

Thu 06/18/09 18:0:15 HVE Version 6.20 PAGE 1 Untitled Vehicle Data-SIMON, Iso 3888 con ABS Licensed User: Lista Studio srl VEHICLE DATA Vehicle Name: BMW 318is 2-Dr Vehicle Type: Passenger Car Vehicle Make: BMW Vehicle Model: 318is Vehicle Year: 1992-1999 Vehicle Year: 2-Door Version No: V 5.20 (RCS sRevision: 1.9 Number of Axles: 2 Driver Location: Left Side Engine Location: Front Engine Drive Axle(s): Axle 2 General Information ---Drive Akle(5): Sprung Mass Dimensional Data ---Overall Length (cm): Overall Midth (cm): Overall Midth (cm): Ground Clearance (cm): Wheelbase (cm): CG to Front Akle (cm): CG to Back Akle (cm): CG Height (cm): Front Overhang (cm): Rear Overhang (cm): 442.85 165.42 20.57 270.00 135.23 -124.77 61.98 72.98 98.91 Sprung Mass Inertial Data ---Total Weight (N): Sprung Weight (N): Sprung Mass (kg): Sprg Mass Rot Inertia (kg-m^2) - Roll: Pitch: Yaw: XZ Froduct: 12050.85 12250.16 1248.16 297.02 1797.61 2642.92 0.00 Front 0.3100 17679.71 209.17 0.00 Sprung Mass Aerodynamic Parameters ---Burface Name: Drag Coefficient: Proj. Surface Area (cmr2): Center of Fressure (cm) - x: Brake System Data ---Brake Pedal Ratio (kPa/N): 27.22 ABS System: ABS Controller Location: Sample Method: Delay Method: Threshold Pressure (kPa): Threshold Velocity (km/h): Tire Slip Algorithm This Vehicle Wheel-Based Wheel-Based 68.95 6.44 Steering System Parameters ---Steerable 15.40 First Axle: Steering Gear Ratio (deg/deg): 
 Right Side
 Left Side

 2.12
 2.12

 13.35
 13.35

 0.00
 0.00

 7.58
 7.58

 135.23
 135.23
 Caster (deg): Inclination Angle (deg): Steering Offset (cm): Stub Axle Length (cm): Initial Steer Axis Coord (cm) - x: Untitled Vehicle Data-SIMON, Iso 3888 con ABS Licensed User: Lista Studio srl y: z: Thu 06/18/09 18:0:16 HVE Version 6.20 PAGE 2 62.77 -62.77 30.59 30.59 Second Axle: Not Steerable Drivetrain Parameters ----1.8L 4-Cylinder, 4-sp Auto 103 176 4 1 
 Wide-open Throttle, Speed (REM):
 500
 2000
 4500
 5500
 6000
 7000

 Fower (kW):
 2
 34
 83
 98
 103
 89

 Torque (N-m):
 35
 160
 176
 171
 164
 122

 Closed Throttle, Speed (REM):
 500
 1000
 2000
 4000
 5000

 Power (kW):
 -0
 -1
 -4
 -8
 -15
 -23

 Torque (N-m):
 -4
 -9
 -17
 -26
 -35
 -43

 Transmission Type: Manual
 Transmission Type: Manual
 Transmission
 Type: Manual
 Transmission
 Type: Manual
 6000 -33 -52 7000 Transmission Gear: Rev 1st 2nd 3rd 4th Numerical Ratio: -2.00 2.86 1.62 1.00 0.72 Differential Gear Ratio: 4.440 Wheel Location Information, First Axle ---Initial Wheel Coordinates (cm) - x: у: z: Suspension Information, First Axle ---Suspension Type: Auxiliary Roll Stiffness (N-m/deg): Independent 674.07 Spring Rate (N/cm): Viscous Damping (N-sec/m): Coulomb Friction (N): Deflection to Jounce'(cm): Stop Linear Rate (N/cm): Stop Lunear Rate (N/cm): Stop Dubic Rate (N/cm): Stop Linear Rate (N/cm): Roll Steer Const. Coef (deg/cm): Roll Steer Linear Coef (deg/cm): Roll Steer Cubic Coef (deg/cm): Camber and Half-track Tables 
 Sump
 1/2-track
 Sump
 1/2-track

 Defl
 Camber
 Change
 Defl
 Camber
 Change

 (am)
 (deg)
 (cm)
 (deg)
 (cm)
 (deg)
 (cm)

 12.70
 -0.25
 0.00
 -12.70
 -0.25
 0.00

 13.97
 -0.25
 0.00
 13.97
 -0.25
 0.00
 (cm) -12.70 0.00 13.97

Untitled Vehicle Data-SIMON, Iso 3888 con ABS Licensed User: Lista Studio srl Thu 06/18/09 18:0:16 HVE Version 6.20 PAGE 3 
 Right Side
 Left Side

 Generic
 Generic

 Generic
 Generic

 Generic
 Generic

 P205/60R15
 P205/60R15

 V 5.20
 V 5.20

 31.36
 31.36

 2586.27
 2586.27

 2586.27
 2586.27

 9.55
 9.85

 11.00
 1.00

 0.01
 0.00

 0.05
 0.50

 200.17
 200.17

 0.01
 0.01

 0.020
 1482.48

 -3.30
 -3.30

 2586.27
 2586.27

 2586.27
 2586.27

 2586.27
 2586.27
 Tire Information, First Axle ---Tire Name: Tire Manufacturer: Tire Model: Tire Sise: Unloaded Raduus (cm): Init. Radial Stiffners (N/cm/tire): 2nd Radial Stiffners (N/cm/tire): Max Deflection (cm): Max Deflection (cm): Ster Inertia (Tire+WhitBrk, kg-m-2/sire) Ster Inertia (Tire+WhitBrk) Ster Inertia (T Lateral Stiffness (N/deg/tire): 2586.27 2586.27 rnering Stiffness (N/deg/tire): Right Side Left Side Loads (N): 2967.0 5932.9 8900.9 2967.0 5932.9 8900.9 Speeds (m/sec): 13.4 12.4 Load No.: 1 2 3 1 2 3 Speed No. 1: 660.6 1161.8 1328.8 660.6 1161.8 1328.8 Camber Stiffness (N/deg/tire): Right Side Left Side Loads (N): 2967.0 5932.9 8900.9 2967.0 5933.9 8900.9 Speeds (m/sec): 13.4 13.4 Load No.: 1 2 3 1 2 3 Speed No. 1: 661.1 116.2 132.8 661.1 116.2 132.8 Tire Friction Table: Right Side Left Side Loads (N): 2967.0 5933.9 8900.9 2967.0 5933.9 8900.9 Speeds (m/sec): 13.4 12.4 Load No.: 1 2 3 1 2 3 Speed No. 1: 661.1 116.2 132.9 661.1 116.2 132.8 Tire Friction Table: Right Side Left Side Loads (N): 2967.0 5933.9 8900.9 2967.0 5933.9 8900.9 Speeds (m/sec): 13.4 2 3 1 2 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 3 Speed No. 1, Load No.: 1 3 4 3 3 Speed No. 1, L Cornering Stiffness (N/deg/tire): Long. Starress ..... Brake Information, First Axle ---Right Side Left Side 
 Brake Assembly Type:
 Generic Brake

 Brake Time Lag (sec):
 0.0000
 0.0000

 Brake Time Rise (sec):
 0.0000
 0.0000

 Pushout Pressure (kPa):
 0.000
 0.000

 Nominal Brake Torque Ratio (N-m/kPa):
 0.11
 0.11
 te Torque Ratio (N-m/kPa): 0.11 ABS Parameters ---Min Wheel Slip (%/100): 0.0500 Max Wheel Slip (%/100): 0.1500 Apply Delay (sec): 0.0500 Pri Apply Rate (kPa/sec): 34473.78 Sec Apply Rate (kPa/sec): 04473.78 Release Delay (sec): 0.0500 Release Rate (kPa/sec): 68947.57 0.0500 0.1500 34473.80 3447.40 0.0500 68947.60 Wheel Location Information, Second Axle ---Untitled Vehicle Data-SIMON, Iso 3888 con ABS Licensed User: Lista Studio srl Initial Wheel Coordinates (cm) - x: y: z: Suspension Information, Second Axle ---Suspension Type: Auxiliary Roll Stiffness (N-m/deg): Independent 270.18 Right Side Left Side Right Side 199.64 1385.28 222.41 12.70 525.38 162.87 0.50 14.60 525.38 162.87 0.50 0.50 0.00 0.00 0.000 0.000 0.000 Spring Rate (N/cm): Viscous Damping (N-sec/m): Coulomb Friction (N) Friction Vull Band (cm/sec): Deflection Vull Band (cm/sec): Stop Luberce Stop (cm): Stop Dick Parte (W/cm^3): Stop Energy Ratio (%/100) Deflection to Jounce Stop (cm): Stop Linear Rate (N/cm): Stop Linear Rate (N/cm): Stop Energy Ratio (%/100) Roll Steer Const. Coef (deg/cm): Roll Steer Cubic Coef (deg/cm): Roll Left Side 196.64 1355.28 222.41 12.70 525.28 162.87 14.60 525.38 162.87 0.50 0.50 0.50 0.00 0.00 0.00 Camber and Half-track Tables 
 Susp
 1/2-track
 Susp
 1/2-track

 Defl
 Camber
 Change
 Defl
 Camber
 Change

 (cm)
 (deg)
 (cm)
 (deg)
 (cm)
 0.00

 12.70
 -0.40
 0.00
 -12.70
 -0.40
 0.00

 14.60
 -0.40
 0.00
 14.60
 -0.40
 0.00
 (cm) -12.70 0.00 14.60 
 Right Side
 Left Side

 Generic
 Generic

 Generic
 Generic

 Generic
 Generic

 State
 Y

 Size
 Y

 Y
 Size

 258627
 258627

 258627
 258627

 9.85
 9.85

 12.31
 12.31

 1.00
 1.00

 0.50
 0.50

 200.17
 200.17

 0.01
 0.01

 0.02
 0.30

 2562.7
 2586.27
 Tire Information, Second Axle ---Tire Name: Tire Manufacturer: Tire Model: Tire Size: If a manufacture: Tire Manufacture: Tire Model: Tire Size: Unloaded Radius (cm): Init. Radial Stiffness (N/cm/tire): 2nd Radial Stiffness (N/cm/tire): Max Deflection (cm): Rebound Energy Ratio (%/100): Spin Inettia (Tire+Whl+Brk, Ng-m-2/tire) Ster Inettia (Tire+Whl+Brk, Ng-m-2/tire) Rell Resistance Const: Roll Resistance Linear Coef (sec/m): Eneumatic Trail (cm): Lateral Stiffness (N/cm): Cornering Stiffness (N/deg/tire): Iness (N/deg/Sire): Right Side Lett Side Loads (N): 2967.0 5933.9 8900.9 2967.0 5933.9 8900.9 Speeds (m/sec): 13.4

Untitled Vehicle Data-SIMON, Iso 3888 con ABS Licensed User: Lista Studio srl		Thu 06/18/09 18:0:16 HVE Version 6.20 PAGE 5
Load No.: 1 Speed No. 1: 660.6	2 3 1161.8 1328.8	1 2 3 660.6 1161.8 1328.8
Camber Stiffness (N/deg/tire):	Right Side	Left Side
Loads (N): 2967.0	5933.9 8900.9	2967.0 5933.9 8900.9
Load No.: 1	2 3	1 2 3
Speed No. 1: 66.1	116.2 132.9	66.1 116.2 132.9
Tire Friction Table:	Right Side	Left Side
Loads (N): 2967.0 Speeds (m/sec): 12.4	5933.9 8900.9	2967.0 5933.9 8900.9 12 4
Speed No. 1, Load No.: 1	2 3	1 2 3
Feak Mu: 0.9810	0.9890 0.9940	0.9810 0.9890 0.9940
Sinde Mu: 0.8660	0.7560 0.6750	0.8660 0.7560 0.6750
Long. Stiffness (N/slip): 28913.4	75619.8155687.8	28913.4 75619.8155687.8
Brake Information, Second Axle		
	Right Side	Left Side
Brake Assembly Type:	Generic Brake	Generic Brake
Brake Time Lag (sec):	0.0000	0.0000
Brake Time Rise (sec):	0.0000	0.0000
Pushout Pressure (kPa):	0.00	0.00
Nominal Brake Torque Ratio (N-m/kPa):	0.11	0.11
ABS Parameters		
Min Wheel Slip (\$/100): Man Wheel Slip (\$/100):	0.0500	0.0500
hex wheel Slip (\$/100): Apply Delay (sec):	0.1500	0.1500
Pri Apply Rate (kPa/sec):	34473.78	34473.78
Sec Apply Rate (kPa/sec):	3447.38	3447.38
Release Delay (sec):	0.0500	0.0500
Release Rate (kPa/sec):	68947.57	68947.57

Fig. 31 – Vehicle data per la BMW con ABS, uguali a quelli senza ABS

	🔽 Program Data-SIMON, Iso 3888 con ABS 🛛		×	
			<b>_</b>	
	GENERAL PRUGRAM I	NFURMATION		
	SIMON Version No:	3.40		
	Simulation Controls Integration Method: Maximum Simulation Time (sec): Integration Timestep (sec): Output Interval (sec): Linear Term Vel (km/h): Angular Term Vel (deg/sec): Calculation Options GetSurfaceInfo: Tire Model Method: Steer Degree Of Freedom:	Fixed Runge-Kutta 6.0000 0.0025 0.0100 3.22 5.00 From Previous Polygon Semi-empirical, Vers. 2 Off		
	Articulation Option: DyMESH Option:	On Off		
	<u>.</u>		▼ <u>                                     </u>	
🧏 Variable Output-SIMO	N, Iso 3888 con ABS	×		
_		Variable Selection	on: SIMON, Iso 388	88 con AB5 X
L	Select Graph Edit	Object Name :	BMW 318is 2-Dr	<b>_</b>
		Current Variable :	Kinetics	
			Kineucs	
		Output Groups :	Va	riables :
		Kinematics Kinetics Accelerometers A Accelerometers A Accelero	A Ccel 1     A Ccel 1     A Ccel 2     A Ccel 3     Ccel 4     Fy     Ccel 5     Colder     A Ccel 5     Duter     A M     M     Duter     M     M     Duter     M     Duter     M     A     Colder     A	(imp) × (imp) 2 (imp) (iair) (iair) (iair) (iair) x (air) y (air) z (air) y (air) z (air) y (air) x (conn) v (conn) x (c

Fig. 32-33 – Program Data per il motore SIMON e Variable Output con tutti i parametri

💈 Variable Outp	ut-SIMON, Iso 38	388 con ABS		X
	······		1 1	
	<u>E</u> Select	Graph	Edit	
Time (sec)	BMW 318is 2-Dr Brake System (kPa)	BMW 318is 2-Dr Axle 1, Righ Brake Press (kPa)	BMW 318is 2-Dr Axle 2, Righ Brake Press (kPa)	<u>•</u>
2.6600	13610.00	8690.08	11376.60	
2.6700	13610.00	9034.81	11376.60	
2.6800	13610.00	9379.55	11376.60	
2.6900	13610.00	9724.29	11376.60	
2.7000	13610.00	10069.02	11204.92	
2.7100	13610.00	10413.76	10517.51	
2.7200	13610.00	10758.49	9828.04	
2.7300	13610.00	10931.56	9138.56	
2.7400	13610.00	10932.26	8449.08	
2.7500	13610.00	10932.26	7759.61	
2.7600	13610.00	10932.26	7070.13	
2.7700	13610.00	10932.26	6380.66	
2.7800	13610.00	10588.96	5691.18	
2.7900	13610.00	9900.93	5001.71	
2.8000	13610.00	9211.46	4312.23	
2.8100	13610.00	8693.62	3622.76	
2.8200	13610.00	8691.41	3448.18	
2.8300	13610.00	8691.41	3447.44	
2.8400	13610.00	8691.41	3447.44	
2.8500	13610.00	8691.41	3447.44	
2.8600	13610.00	8777.22	3447.44	
2.8700	13610.00	9120.82	3704.86	
2.8800	13610.00	9465.56	4049.22	
2.8900	13610.00	9810.30	4393.96	
2.9000	13610.00	10155.03	4738.70	
2.9100	13610.00	10499.77	5083.43	
2.9200	13610.00	10844.51	5428.17	
2.9300	13610.00	11189.24	5772.91	
2.9400	13610.00	11190.81	6117.65	
2.9500	13610.00	11190.81	6290.81	
2.9600	13610.00	11190.81	6291.60	
2.9700	13610.00	11190.81	6291.60	
2.9800	13610.00	10504.50	6291.60	
2.9900	13610.00	10504.56	6231.60	
3.0000	13610.00	9815.08	5948.48	
3.0100	13610.00	9125.61	5260.63	
3.0200	13610.00	8436.13	45/1.16	
3.0300	13610.00	8261.29	3881.69	
3.0400	13610.00	8260.47	3192.21	
3.0500	13610.00	8260.47	2502.74	▼

Fig. 34 – Esempio di dati desunti dalla finestra Variable Output Selection. Nella prima colonna il tempo di simulazione ad 0 a 6 secondi (qui si considera l'intervallo da 2.66 a 3 secondi), nella seconda colonna la pressione nella pompa freno (13610 kPa), nella terza e nella quarta colonna rispettivamente la pressione al freno della ruota anteriore e della ruota posteriore destra della BMW come modulate dall'ABS.



Fig. 35 – Grafico dei valori tabellati di Fig. 34, che evidenzia il ruolo svolto dall'ABS nel modulare la frenata nella simulazione ISO 3888 plottando la pressione istantanea al freno della ruota anteriore destra (in verde) e posteriore destra (in rosso) rispetto alla pressione nella pompa freno: al tempo t=1,5 secondi inizia la frenata e a t=1,6s nella pompa freno si hanno 13610 kPa costanti fino alla conclusione della frenata

#### CONCLUSIONI

L'esempio proposto evidenzia come con HVE sia possibile simulare la frenata di un veicolo modellando accuratamente la presenza o meno dell'ABS.

Le illustrazioni chiariscono come l'utente non sia costretto ad inserire i parametri e le caratteristiche di intervento dell'ABS, cosa invero sempre possibile, ma a seconda del modello di vettura prescelto HVE contiene già caricate le logiche corrette di intervento delle centraline ABS.

In particolare, HVE implementa due algoritmi per modellare l'ABS, il Tire slip ed il Bosch Version 1 Algoritm applicato appunto nel caso della BMW.

Infine, le strisce di frenatura che appaiono in Fig. 20 sono modulate in opacità e superficie tenendo conto dei minimi slittamenti longitudinali e trasversali durante le azioni combinate di sterzo e freno come quelle cha appunto si hanno durante la prova ISO 3888. Non sono quindi mero effetto scenico ma plottaggio di un dato di calcolo che può essere utilizzato in simulazione quanto in ricostruzione.

# **ULTERIORI INFORMAZIONI**

Ing. Paolo Lista, Lista Studio srl, Borgo Belvigo 33, 36016 Thiene Vi tel. 0445,382056 fax 0445,382056 e-mail info@lista.it