

OBSAH

ÚVOD.....	5
1 ANALÝZA VÝCHOZÍHO STAVU A CÍLE PRÁCE.....	6
1.1 Cíle práce	6
2 MODEL VOZIDLA	7
2.1 Experimentální vozidlo	7
2.2 Popis modelu.....	8
2.3 Validace modelu	9
2.3.1 Měřicí řetězec.....	10
2.3.2 Srovnání výsledků měření a simulace	11
2.4 Shrnutí.....	14
3 IMPLEMENTACE AKTIVNÍHO DIFERENCIÁLU DO MODELU VOZIDLA	15
3.1 Zástavba	15
3.2 Regulační algoritmus	16
3.2.1 Referenční stáčivá rychlost a úhel směrové úchytky.....	17
3.3 Shrnutí.....	18
4 SIMULACE JÍZDNÍCH MANÉVRŮ S AKTIVNÍM DIFERENCIÁLEM	19
4.1 Prodloužení lineární oblasti a posun limitu.....	19
4.1.1 Ustálená jízda v kruhu	19
4.1.2 Vyhýbací manévr.....	21
4.2 Stabilizace vozidla	22
4.2.1 Požadavek na regulaci úhlu směrové úchytky	22
4.3 Vyhodnocení	23
4.4 Shrnutí.....	23
ZÁVĚR.....	24
ŽIVOTOPIS.....	26
ABSTRAKT	28