2.4.3 試験結果

(1) 減衰比および周波数の測定結果

表-2.4.1 および表-2.4.2 に駆動軸の動的軸重から求めた減衰比および周波数の算定結果を示す。これら によると、エアサス軸は、リーフサス軸に対して、減衰比は大きく、周波数は小さくなる傾向がある。

また、図-2.4.4 から図-2.4.11 には、駆動軸が人工段差を通過する前後における駆動軸の動的軸重波形と その周波数特性を示す。トレーラの重心位置が後方に移動し、駆動軸軸重が小さくなる後方積載時におい ては、段差通過時の段差通過時の軸重変動量も小さくなり、周波数分析の結果、駆動軸サスペンションの 影響が大きいと考えられる周波数帯(エアサスの場合 1.5 ~ 2.0Hz)の効果が、小さくかつ不明瞭になる 場合があり得ることがわかった。

図-2.4.3 には、横軸を減衰比、縦軸を周波数として、本試験での算定結果をプロットしたものである。 この図より、リーフサスとエアサスの大きく2つのグループに分類することができるが、それぞれのグル ープについてよく観察すると、リーフサス、エアサスとも後方積載条件であるケース3とケース6が、同 ーグループの他のケースと若干異なる数値を示している。このように、同一のトラクタを使用しても、ト レーラの条件が異なることにより、トラクタ駆動軸のサスペンションの減衰比および周波数の算定結果に 影響が及ぶ場合があることがわかった。

名称		ケース 1	ケース 2	ケース 3	ケース 4	ケース 5	ケース 6	ケース 7	ケース 8	
条	トレーラ長	長 (9.1m)							短(7.5m)	
件	バネ特性	リーフサス			エアサス			リーフサス	エアサス	
	積載条件	標準	前方	後方	標準	前方	後方	標準		
測	1回目	0.15	0.16	0.10	0.16	0.15	0.18	0.14	0.14	
定	2回目	0.15	0.16	0.10	0.18	0.16	0.19	0.14	0.15	
結	3回目	0.17	0.18	0.09		0.15	0.21	0.14	0.15	
果	平均	0.16	0.17	0.10	0.17	0.15	0.19	0.14	0.15	

表-2.4.1 サスペンションの減衰比算定結果

斜線は計測失敗を表す

表-2.4.2 周波数算定結果

名称		ケース 1	ケース 2	ケース 3	ケース 4	ケース 5	<u> </u>	ケース 7	ケース 8	
条	トレーラ長	長 (9.1m)							短(7.5m)	
件	バネ特性	リーフサス			エアサス			リーフサス	エアサス	
	積載条件	標準	前方	後方	標準	前方	後方	標準		
測	1回目	2.61	2.49	3.02	1.55	1.45	1.89	2.63	1.42	
定	2回目	2.64	2.46	3.02	1.54	1.49	1.88	2.70	1.44	
結	3回目	2.74	2.52	3.08		1.48	1.94	2.71	1.39	
果	平均	2.66	2.49	3.04	1.55	1.47	1.90	2.68	1.42	

斜線は計測失敗を表す



図-2.4.3 減衰比と周波数の測定結果



図-2.4.4 ケース1 (長トレ・標準・リーフ)

(a)動的軸重波形

(b) 周波数特性



(a)動的軸重波形

(b)周波数特性

図-2.4.5 ケース2 (長トレ・前方・リーフ)



(a)動的軸重波形







(a)動的軸重波形

(b)周波数特性





(a)動的軸重波形

(b)周波数特性

図-2.4.8 ケース5 (長トレ・前方・エア)



図-2.4.11 ケース8 (短トレ・標準・エア)