

하이브리드 차량의 토크변동 보상방법

최종권리자	현대자동차 주식회사	발명자	김현, 홍정호
출원번호	KR20090112249A	출원일	2009.11.19
등록번호	KR1114379B1	등록일	2012.02.02
만료예정일	2029.11.19	Family국가	KR
기술 적용분야			
하이브리드/전기자동차			
기술의 특징점			
하이브리드 차량에서 구동축의 토크를 안정되게 제어함으로써 내구성을 향상시키고, 하이브리드 차량의 동적 거동에 안정성 및 신뢰성이 제공되는 효과가 있음.			
대표도면		기술개요	
<pre> graph TD Start([시작]) --> S101{차량 출발?} S101 -- 아니오 --> S101 S101 -- 예 --> S102[S102 토크 변동 보상값 연산] S102 --> S103[S103 토크 변동 보상 실행] S103 --> S104[S104 구동축 토크 변동값 추출] S104 --> S105{내구 요구치 만족?} S105 -- 아니오 --> S105 S105 -- 예 --> S106[S106 토크 변동 보상 제어 진입] S106 --> S107[S107 토크 변동 보상값 연산] S107 --> S108[S108 토크 변동 보상 실행] S108 --> S109[S109 가속도 변동 및 진동 주파수 검출] S109 --> S110{안정 조건 만족?} S110 -- 아니오 --> S110 S110 -- 예 --> S111[S111 토크 변동 보상 종료] S111 --> End([종료]) </pre>		하이브리드 차량이 주행되면 엔진 클러치의 동작에 따라 운전모드를 판정하고, 브레이크 페달의 변위와 가속페달의 팁 인/아웃에 따른 엔진, 모터, 구동축의 회전수와 출력토크를 운전모드별 보상 맵에 적용하여 구동축의 토크 변동 값을 추출하는 과정, 상기 구동축의 토크 변동 값이 내구 요구치를 만족하지 않으면 토크 변동 보상 값을 연산하는 과정, 상기 연산된 토크 변동 보상 값을 적용하여 구동축 토크 변동을 보상하고, 구동축 토크 변동 보상에 따라 가속도 변동이 임계값 미만이고, 진동 주파수가 임계값 미만이면 구동축의 토크 변동 보상이 완료된 것으로 판단하는 과정을 포함하는 하이브리드 차량의 토크변동 보상방법.	