

## کنترل الکترونیکی موتور دیزل (EDC)

شرایط فنی

امروزه، در ورای پیشرفت‌هایی که در زمینه‌ی تزریق سوخت موتور دیزل صورت گرفته، کاهش مصرف سوخت و افزایش در توان و گشتاور، فاکتورهای بسیار مهمی به شمار می‌آیند. در گذشته، اهمیت این فاکتورها موجب استفاده‌ی بیشتر از موتورهای دیزل با تزریق مستقیم (DI) بوده است. در مقام مقایسه با موتورهای دیزل با پیش‌محفظه و یا مجهز به محفظه‌ی گردابی، که به نام موتورهای با تزریق غیر مستقیم (IDI) معروفند، موتورهای با تزریق مستقیم دارای فشار تزریق بیشتری هستند. این امر منجر به اختلاط بهتر سوخت - هوا گشته و احتراق در آن کاملتر صورت می‌گیرد. در موتورهای با تزریق مستقیم، با توجه به این واقعیت که اختلاط بهتر انجام می‌شود و به علت عدم وجود پیش‌محفظه و یا محفظه گردابی، هیچ‌گونه تلفات ناشی از سرریز سوخت وجود ندارد و نسبت به موتورهای با تزریق غیر مستقیم، مصرف سوخت ۱۰-۱۵ درصد کاهش می‌یابد. علاوه بر این، موتورهای مدرن امروزی بیشتر در معرض مقررات سخت مربوط به گاز آگزوز و صدا هستند. این امر باعث شده است که از سیستم تزریق سوخت موتور دیزل،

انتظارات بیشتری مطرح شود، از جمله:

- فشارهای بالا در تزریق سوخت،
- منحنی بنیادی تری از آهنگ سوخت‌دهی،
- شروع تزریق متغیر،

- تزریق پیلوتی،

- سازگاری مقدار سوخت تزریقی، فشار تقویت یافته، و کمیت سوخت تزریقی در یک

مرحله‌ی کاری معین،

- کمیت سوخت راه‌انداز وابسته به درجه‌ی حرارت،

- کنترل دور آرام مستقل از بار وارده بر موتور،

- تنظیم سرعت مطلوب با توجه به مصرف سوخت و بازده،

- به کارگیری چرخش دوباره‌ی گاز اگزوز، EGR با کنترل خودکار،

- کاهش در تولرانس‌ها و افزایش در دقت، در تمام طول عمر مفید وسیله‌ی نقلیه.

گاورنرهای مکانیکی متداول (وزنه‌های گریز از مرکز) با به کارگیری چندین وسیله‌ی

اضافه‌شده، شرایط متنوع در حین کار را ثبت می‌کنند تا تشکیل مخلوط با کیفیت بالا

تضمین شود. بنابراین، این نوع گاورنرها به یک کنترل ساده‌ی دستی در موتور محدود

می‌شوند، در صورتی که عمل‌کننده‌های مهم و متنوعی وجود دارند که امکان ثبت آن‌ها

توسط این وسائل وجود ندارد و یا اگر هم ثبت شوند، سرعت کار مطلوب نخواهد بود.

مرور کلی سیستم

در سال‌های گذشته، به علت افزایش، چشم‌گیر در توان محاسبه‌ای میکروکنترلرهای

موجود در بازار، تبعیت کنترل الکترونیکی دیزل (EDC) از مقررات و شرایطی را که

پیشتر یادآور شدیم را ممکن ساخته است.

برخلاف خودروهای دیزلی مجهز به پمپ‌های انژکتور ردیفی یا آسیابی متداول، راننده‌ی

یک وسیله‌ی نقلیه کنترل شده توسط EDC نمی‌تواند هیچ گونه اثر مستقیم روی پمپ

انژکتور داشته باشد، به عنوان مثال کنترل مقدار سوخت تزریقی که به طور متداول به وسیله‌ی پدال گاز و یا سیم گاز انجام می‌شود، در اینجا حاصل متغیرهای عمل کننده‌ی متنوعی از جمله وضعیت کاری، داده‌های توسط راننده، آلاینده‌های گاز اگزوز و نظائر آن است.

بدین معنی که یک سیستم ایمنی پیشرفته‌ای باید به کار برده شود تا خطاها و ایرادات را تشخیص دهد و به نسبت شدت و حدت، راه‌کارهای مناسب برای رفع آن‌ها را ارائه دهد (به عنوان مثال: محدودیت گشتاور، یا راندن اضطراری خودرو در گستره‌ی دور آرام رساندن خودرو به کارگاه). سیستم EDC هم چنین امکان تبادل بین مقادیر به دست آمده در این سیستم با مقادیر حاصل از سایر سیستم‌های الکترونیکی در خودرو به وجود آید (به عنوان مثال با سیستم کنترل کشش (TCS) و کنترل الکترونیکی تعویض دنده). بدین ترتیب، این سیستم می‌تواند با کل سیستم خودرو ادغام شود.

پردازش داده‌های EDC

سیگنال‌های ورودی

حس گرها همراه با عمل کننده‌ها، وسیله ارتباطی بین خودرو و واحد پردازش داده‌های آن هستند. سیگنال‌های حاصل از حس گرها، از طریق مدار الکترونیکی محافظ و اگر لازم باشد از طریق مبدل‌های سیگنال و آمپلی‌فایرها، وارد یک واحد و یا واحدهای متعدد کنترل الکترونیکی (ECU) می‌شوند.

- سیگنال‌های ورودی پیوسته (مثال: اطلاعات حاصل از حس گرهای پیوسته مربوط به مقدار هوای مکیده شده توسط موتور، درجه حرارت هوای ورودی و حرارت خود

موتور، ولتاژ باطری و نظائر آنها) به وسیله مبدل پیوسته/ گسسته در ریز پردازنده ECU،  
به مقادیر گسسته تبدیل می شوند.

- سیگنال های ورودی گسسته (مثال: سیگنال های کلید قطع و وصل، یا سیگنال حس گر  
گسسته از قبیل پالس های سرعت دورانی از حس گر Hall می توانند به طور مستقیم  
توسط ریز پردازنده ها پردازش می شوند.

- به منظور از بین بردن پالس های تداخل کننده، سیگنال های پالسی شکل که از  
حس گرهای القائی دریافت می شوند و حاوی اطلاعاتی مانند دور موتور و علامت تنظیم  
موتور هستند، توسط مدار ویژه ای در ECU بهبود یافته و به موج مربعی تبدیل می شوند.

اصلاح سیگنال، بسته به میزان پیچیدگی داخلی حس گر، به طور کامل و یا نسبی در  
داخل حس گر می تواند انجام شود. شرایط کاری که در نقطه ی نصب پیش می آید تعیین  
کننده ی میزان بارگذاری حس گر است.

#### اصلاح سیگنال

مدار محافظ برای محدود ساختن سیگنال های ورودی در حد حداکثر ولتاژ از پیش تعیین  
شده به کار می رود. سیگنال اصلی با استفاده از صافی، تقریباً به طور کامل از وجود  
سیگنال های تداخلی آزاد شده و سپس تقویت می یابد تا بتواند با ولتاژ ورودی واحد  
ECU متناسب باشد.

پردازش سیگنال در ECU

ریزپردازنده‌های ECU غالباً سیگنال‌های ورودی را به صورت گسسته (Digital) پردازش می‌نمایند و به همین جهت نیاز به یک برنامه‌ی خاصی است. این برنامه در حافظه ROM و یا Flash- EPROM ذخیره می‌شود.

علاوه بر این، منحنی‌های مشخصه موتور و اطلاعات مربوط به مدیریت موتور نیز در حافظه‌ی Flash- EPROM ذخیره می‌شوند. داده‌های تثبیت کننده، اطلاعات مربوط به کالیبراسیون و ساخت، هم‌چنین داده‌های مربوط به خطاها ایرادات که در حین کار ممکن است پیش آیند، همگی در یک حافظه‌ی غیر فرار خواندن/نوشتن EEPROM ذخیره می‌شوند.

با وجود تنوع بسیار وسیع در انواع موتورها و ادوات، انواع ECU دارای یک کد «نوع» هستند. با استفاده از این کد، نقشه‌هایی که برای یک کار خاص در یک کارخانه و یا تعمیرگاه لازم است، از میان نقشه‌های ذخیره شده در EEPROM انتخاب می‌شوند.

سایر متغیرهای ECU طوری طراحی می‌شوند که در پایان تولید وسیله‌ی نقلیه، سری کامل داده‌ها بتوانند در داخل Flash- EPROM برنامه‌ریزی شوند. این کار موجب کاهش تنوع در ECU مورد احتیاج کارخانجات و سائط نقلیه می‌شود.

یک RAM فرار جهت ذخیره‌ی داده‌های متغیر (مثل داده‌های محاسبه‌ای و مقادیر سیگنال)، مورد نیاز است. و برای درست عمل کردن این RAM نیاز به یک انرژی دائمی می‌باشد. به عبارت دیگر، در صورتی که سوئیچ برق خودرو قطع شود و یا اتصال باتری از خودرو جدا گردد، ECU خاموش شده، تمامی اطلاعات ذخیره شده از بین می‌رود. در این حالت کمیت‌های سازگاری (مقادیری که در رابطه با شرایط عمومی موتور و

وسیله‌ی نقلیه شناخته شده‌اند) پس از روشن شدن ECU باید دوباره نصب شوند. برای جلوگیری از این امر، مقادیر سازگاری به جای RAM در یک EEPROM ذخیره می‌شوند.

#### سیگنال‌های خروجی

ریزپردازنده‌ها با سیگنال‌های خروجی خود بخش‌های خروجی را به کار می‌اندازند. به طور معمول این بخش‌ها برای ارتباط مستقیم با عمل‌کننده‌ها دارای قدرت کافی هستند. به کار افتادن هر کدام از عمل‌کننده‌ها در رابطه با تعریف یک سیستم خاصی می‌باشد. این بخش‌های خروجی در مقابل هر گونه اتصال کوتاه به زمین یا به ولتاژ باطری و یا در مقابل صدمات ناشی از اضافه بار محافظت شده‌اند. اشکالات نخست توسط بخش‌های خروجی تشخیص داده شده، پس از آن، به ریز پردازنده گزارش می‌شود وضعیت مشابه در مدارات باز خازن نیز تعیین شده است. علاوه بر این، تعدادی از سیگنال‌های خروجی از طریق وسیله ارتباطی به سایر سیستم‌های موجود در وسیله نقلیه منتقل می‌شوند.

#### انتقال داده‌ها به سایر سیستم‌ها

#### مرور کلی سیستم

افزایش روز افزون استفاده از کنترل‌های الکترونیکی کنترل خودکار و دستی در خودروها، ایجاب می‌کند که تک تک واحدهای کنترل الکترونیکی ECU با هم دیگر به صورت شبکه در آیند. این کنترل‌ها عبارتند از:

- کنترل تعویض دنده،

- مدیریت کنترل الکترونیکی موتور و یا کنترل پمپ انژکتور،

- سیستم مانع قفل ترمز (ABS)،

- سیستم کنترل کشش (TCS)،

- برنامه‌ی پایداری الکترونیکی (ESP)،

- کنترل گشتاور کششی موتور (MSR)،

- تثبیت کننده‌ی الکترونیکی (EWS)،

- رایانه نصب شده در صفحه داش‌بورد خودرو.

تبادل اطلاعات بین سیستم‌ها، تعداد حس‌گرهای مورد نیاز را کاهش می‌دهد، و بهره‌بری

از تک تک سیستم‌ها را بهبود می‌بخشد. وسیله ارتباطی سیستم‌های ارتباطی که به طور

خاص برای استفاده در خودرو طراحی می‌شوند می‌توانند در دو زیر گروه طبقه‌بندی

شوند:

- وسیله ارتباطی متداول،

- وسیله ارتباطی سریال، (مثل: شبکه‌ی کنترل کننده‌ی منطقه‌ای).

انتقال داده‌ها به روش متداول

انتقال داده‌ها در یک خودرو به روش مرسوم، با این ویژگی که برای هر سیگنال یک

سیم هادی جداگانه اختصاص می‌یابد، شناخته می‌شود. سیگنال‌های دودوئی تنها

می‌توانند به صورت "0" و "1" منتقل شوند (کد دودوئی)، به عنوان مثال، کمپرسور

تهویه‌ی مطبوع «روشن» یا «خاموش».

نسبت‌های روشن / خاموش می‌توانند جهت انتقال پارامترهای با تغییرات پوسته از قبیل حس‌گر موقعیت پدال گاز به کار روند. امروزه، افزایش در تبادل داده‌ها بین اجزای الکتریکی یک وسیله‌ی نقلیه، به ابعادی رسیده است که ایجاد ارتباط بین آن‌ها از طریق سیم‌کشی‌ها و اتصالات متداول معقول نیست. در حال حاضر، برای کاهش پیچیدگی در سیم‌کشی خودروها هزینه‌های چشم‌گیری انجام می‌شود و از طرف دیگر، رفته رفته تبادل داده‌ها بین واحدهای کنترل بیشتر مورد توجه قرار می‌گیرد.

#### انتقال داده‌های سریال (CAN)

اشکالاتی که در انتقال داده‌ها توسط وسیله ارتباطی متداول پیش می‌آید، می‌توان به وسیله‌ی به کارگیری سیستم‌های باس (خطوط داده‌ها) برطرف شود. به عنوان مثال، برای CAN، می‌توان از یک سیستم باس نام برد که فقط برای استفاده در خودروها ساخته شده است. سیگنال‌هایی پیش‌تر از آن‌ها یاد شد، به شرط آن که سیستم کنترل الکترونیکی دارای وسیله ارتباطی CAN سریال باشد، می‌توانند توسط CAN منتقل شوند. در یک وسیله‌ی نقلیه سه بخش عمده جهت کاربرد CAN وجود دارد:

- شبکه‌ی ECU،

- وسایل الکترونیکی برای راحتی و سادگی کار،

- ارتباطات سیار.

شبکه‌ی ECU

در این قسمت سیستم‌های الکترونیکی از قبیل مدیریت موتور یا پمپ انژکتور، سیستم مانع قفل ترمز، سیستم کنترل کشش، کنترل الکترونیکی اهرم تعویض دنده، و برنامه‌ی پایداری الکترونیکی (ESP) و نظائر آنها با همدیگر تشکیل یک شبکه را می‌دهند. واحدهای کنترل الکترونیکی دارای یک اولویت مساوی بوده، با استفاده از یک سیستم باس خطی به هم وصل می‌شوند. از مزایای این سیستم این است که اگر ایستگاهی از سیستم از کار بماند، بقیه ایستگاه‌ها به کار خود ادامه داده، به طور کامل به شبکه دسترسی خواهند داشت. بنابراین، در این سیستم احتمال از کار افتادن کل سیستم به مراتب کمتر از سایر ترتیب‌های منطقی (از قبیل سیستم‌های حلقه‌ای و ستاره‌ای) است. در سیستم‌های حلقه‌ای و ستاره‌ای، خرابی یک ایستگاه و یا خود ECU موجب از کار افتادن کل سیستم می‌گردد.

آهنگ انتقال در یک نمونه CAN بین ۱۲۵ کیلوبیت در ثانیه و ۱ مگابیت در ثانیه است (به عنوان مثال: کنترل الکترونیکی (ECU) برای مدیریت موتور و پمپ، برای کنترل الکترونیکی دیزل (EDC)، در مورد پمپ پیستونی شعاعی، یا به کار بردن ۵۰۰ کیلوبیت در ثانیه با همدیگر ارتباط برقرار می‌کنند). تبادل اطلاعات باید به قدری سریع باشد که سیگنال‌های خروجی بتوانند سیگنال‌های ورودی را به صورت لحظه‌ای دنبال کنند.

شناسایی بر اساس محتویات

به جای شناسایی تک تک ایستگاه‌ها، در طرح شناسایی که توسط CAN به کار می‌رود، برای هر کدام از پیام‌ها یک برچسب تخصیص داده می‌شود. بدین ترتیب هر پیام یک

شناسنامه‌ی ۱۱ یا ۲۹ بیتی دارد که محتویات آن پیام را می‌شناساند (به عنوان مثال سرعت موتور).

یک ایستگاه معین تنها پیام‌هایی را که شناسنامه‌ی آن‌ها در لیست پذیرش آن ایستگاه ذخیره شده است مورد پردازش قرار می‌دهد صاف کردن پیام‌ها، و بقیه‌ی پیامها در نظر گرفته نمی‌شوند.

شناسائی بر اساس محتویات، بدین معنی است که یک سیگنال می‌تواند به چندین ایستگاه ارسال گردد. حس گر فقط باید سیگنال خودش را به طور مستقیم (و یا از طریق ECU) به شبکه‌ی باس بفرستد تا در آن شبکه با توجه به آدرس ایستگاه منتشر شود. بعلاوه، چون اضافه کردن ایستگاه‌های جدید به سیستم باس CAN موجود کارآسانی است، ادوات بسیار متنوعی را می‌توان به کار برد.

#### تخصیص اولویت

شناسنامه، محتویات داده‌ها و نیز اولویت پیام ارسال شده را می‌شناساند. سیگنالی که به سرعت تغییر می‌یابد (مانند سیگنال مربوط به دور موتور)، باید بلافاصله ارسال شود. بدین جهت الویت بیشتری به آن داده می‌شود ولی سیگنالی که تغییرات آن به نسبت آرام است، (مثل سیگنال مربوط به درجه‌ی حرارت موتور)، دارای اولویت کمتری است.

#### الویت باس

به محض آن که سیستم باس آزاد شود، هر ایستگاه می‌تواند شروع به انتقال پیام کند. اگر چندین ایستگاه بخواهند هم زمان پیام بفرستند، (بدون کوچکترین افت در زمان و یا در داده‌ها)، سیستم باس اولین دسترسی را به پیامی می‌دهد که دارای بیشترین الویت است.

به محض آن که سیستم باس دوباره آزاد شد، ایستگاه‌هایی که پیام‌های کم اهمیت‌تری دارند به طور خودکار، کوشش در ارسال پیام را از سر می‌گیرند.

شکل پیام

برای انتقال داده به سیستم باس، یک قالب داده به طول ۱۳۰ بیت (فرم استاندارد)، یا ۱۵۰ بیت (فرم بسط یافته)، ایجاد شده است. این کار موجب می‌شود که زمان انتظار برای ارسال اطلاعات بعدی حداقل شود. قالب داده از ۷ قسمت متوالی تشکیل یافته است

- «شروع قالب» شروع انتقال پیام را تعیین کرده، تمام ایستگاه‌ها را هم‌زمان می‌سازد،  
- «قسمت الویت بندی»، شناسنامه‌ی پیام‌ها و یک بیت کنترل اضافی را تشکیل می‌دهد، هنگام ارسال این قسمت، فرستنده انتقال تک تک بیت‌ها را همراهی می‌کند تا مطمئن شود که همراه با این ارسال، ایستگاه دیگری با اولویت بالا ارسال نمی‌شود. فرستنده توسط بیت کنترل مقرر می‌دارد که پیام مزبور در «قالب داده» ارسال شود، یا در «قالب انتظار» قرار می‌گیرد.

- «قسمت کنترل»، شامل یک کد می‌باشد که نشانگر تعداد بایت «داده» در قسمت داده‌ها می‌باشد،

- «قسمت داده‌ها»، شامل اطلاعاتی بین صفر و ۸ بایت می‌باشد. یک پیام با داده‌ی به طول صفر برای هم‌زمان ساختن پردازش‌های منتشر شده به کار می‌رود،

- «قسمت کنترل خطا (CRC)»، دارای یک قالب کلمه‌ی کلیدی جهت شناسائی تداخل احتمالی در ارسال یک قسمت به کار می‌رود،

- «قسمت اعلام وصول»، با استفاده از سیگنال‌های اعلام وصول، تمامی گیرنده‌ها

دریافت پیام‌های سالم را اعلام می‌دارند،

- «پایان قالب داده»، که تمام شدن پیام را اعلام می‌دارد،

خطایابی متمرکز

سیستم باس CAN، دارای تعدادی وظایف اخطار دهنده برای خطایابی می‌باشد. در این

رابطه، تعدادی سیگنال‌های کنترل کننده در «قالب داده‌ها» و در «اخطار دهنده» موجود

است تا هر کدام از فرستنده‌ها پیام ارسالی را دوباره دریافت کرده، وجود هر گونه

انحراف احتمالی در پیام را بررسی کند.

اگر ایستگاهی خطائی را تشخیص دهد یک «پیام خطا» ارسال می‌کند تا موجب توقف

انتقال در حال انجام گردد. این امر از دریافت پیام نادرست جلوگیری می‌کند.

اگر ایستگاهی معیوب شود، امکان این وجود دارد که برای تمامی پیام‌ها از جمله

پیام‌های بدون ایراد «پیام خطا» ارسال نماید. برای رفع این مشکل، سیستم باس CAN

دارای برنامه‌ای است که به وسیله‌ی آن می‌تواند خطاهای متوالی را از خطاهای دائمی

تشخیص دهد و از این طریق ایرادات ایستگاه را معلوم سازد. این فرایند بر پایه‌ی تخمین

آماری وضعیت خطاها انجام می‌شود.

همزمان سازی

سازمان بین‌المللی استانداردها ISO، استانداردهائی را برای انتقال داده‌ها در سیستم

CAN که در مورد خودروها کاربرد دارند، تعریف نموده است:

- ISO 11519-2، برای کاربردهای تا ۱۲۵ کیلوبیت در ثانیه

ISO 11898، برای کاربردهای بالای ۱۲۵ کیلوبیت در ثانیه.

سایر کمیته‌ها (به عنوان مثال بازار خودروهای تجاری و اقتصادی در آمریکا) سازندگان خودرو نیز CAN را انتخاب کرده‌اند.

پمپ‌های انژکتور ردیفی PE با کنترل الکترونیکی

در سایه‌ی فن‌آوری اندازه‌گیری الکتریکی، پردازش الکترونیکی انعطاف پذیر داده‌ها و کنترل‌های مدار بسته توسط عمل کننده‌های الکتریکی، EDC قادر است متغیرهای عمل کننده را پردازش کند که این کار در سیستم‌های تمام مکانیکی گذشته مقدور نمی‌باشد.

هم چنین EDC اجازه می‌دهد تبادل داده‌ها با دیگر سیستم‌های الکترونیکی موجود در یک وسیله‌ی نقلیه صورت پذیرد (به عنوان مثال با کنترل کشش و یا کنترل الکترونیکی تعویض دنده)، در واقع EDC می‌تواند با کل سیستم خودرو یک پارچه شود.

بلوک‌های سیستم

۱- حس‌گرها و مولد کمیت‌های مطلوب جهت بررسی دقیق شرایط کاری موتور و ایجاد کمیت‌های مطلوب. این ادوات کمیت‌های فیزیکی متنوعی را به سیگنال‌های الکتریکی تبدیل می‌کنند.

۲- واحد کنترل الکترونیکی (ECU) با به کارگیری محاسبات عددی مخصوص، اطلاعات دریافتی از حس‌گرها را مورد پردازش قرار داده، آن‌ها را به صورت یک سری سیگنال‌های الکتریکی مناسب بیرون می‌دهد.

۳- عمل کننده‌ی سولنوئیدی که سیگنال خارج شده از واحد کنترل الکترونیکی را تبدیل به حرکت مکانیکی در شانه می‌کند. این عمل کننده به پمپ انژکتور بسته شده است و

شانه را توسط یک سولنوئید با حرکت خطی تنظیم می کند. این عمل کننده می دهد و در واقع جای گاورنر مکانیکی را گرفته است.

اجزاء تشکیل دهنده

حس گر دور پمپ

یک حس گر از نوع القائی، در عمل کننده پمپ انژکتور ردیفی دور پمپ را نمایش می دهد.

حس گر حرکت شانه

حس گر حرکت شانه نیز در عمل کننده پمپ قرار گرفته و تغییر وضعیت شانه‌ی پمپ را ثبت می کند.

حس گر فشار هوای ورودی

فشار هوای ورودی در طرف پرفشار توربوشارژر به وسیله‌ی یک حس گر مقاومتی پیزو اندازه گیری می شود.

حس گرهای درجه حرارت

این حس گرها برای اندازه گیری درجه حرارت هوای ورودی، مایع خنک کننده و سوخت دیزل به کار می روند.

حس گر سرعت پیش روی خودرو

سیگنال مربوط به ثبت کننده‌ی مسافت طی شده (همیشه در وسائط نقلیه تجاری موجود است) و یا سیگنال دریافتی از یک حس گر دیگر که مخصوص سرعت پیش روی خودرو است، برای تعیین سرعت پیش روی وسیله نقلیه به کار می رود.

## حس گر پدال گاز

وضعیت پدال گاز و در نتیجه گشتاور و سرعتی که راننده بر موتور وارد می‌سازد، به وسیله‌ی یک پتانسیومتر که در واقع به جای اتصال پدال گاز در گاورنر مکانیکی است، ثبت می‌شود.

## پانل راننده

راننده می‌تواند مقادیر دلخواه برای سرعت و وسیله‌ی نقلیه و سرعت میانه را وارد و یا حذف کند. هم چنین می‌تواند تغییرات جزئی در دور آرام ایجاد کند.

## سویچ اتصال برای ترمزها، ترمز آگزوز و کلاچ

هر موقع که از ترمزها، ترمز آگزوز و یا کلاچ استفاده شود، سویچ‌هائی سیگنال مربوط به آن را به ECU منتقل می‌کنند.

ECU از یک تکنولوژی دیجیتال برخوردار است. این واحد سیگنال‌های دریافتی از حس گرهای متنوع و مولد کمیت‌های مطلوب را ثبت نموده، آن‌ها را پردازش می‌کند.

مدار واحد کنترل الکترونیکی از ریزپردازنده‌ها همراه با وسیله ارتباطی ورودی و خروجی و نیز واحدهای حافظه و ادواتی که سیگنال‌های ورودی را به فرم قابل استفاده در رایانه تبدیل می‌کنند تشکیل یافته است.

با توجه به نوع پارامترهای مورد اندازه‌گیری، چندین نقشه متفاوت می‌تواند در یک واحد کنترل الکترونیکی ذخیره شود (به عنوان مثال: بار، سرعت دورانی، درجه حرارت خنک کننده، درجه حرارت سوخت، درجه حرارت و فشار هوای ورودی). بار وارده بر موتور

و سرعت دورانی آن، دو پارامتر اصلی هستند که به وسیله‌ی راننده و از طریق پدال گاز تعیین می‌شوند. پارامترهای دیگر به عنوان متغیرهای کمکی هستند.

بدین معنی که ECU می‌تواند خود را با شرایط موتور و خودرو به منظور کاربرد ویژه‌ای سازگار کند. اطلاعات مربوط به مشخصات موتور بلافاصله بعد از ساخت ECU و یا در کارخانه ساخت موتور و وسیله‌ی نقلیه در خود ECU ذخیره می‌شود. در حقیقت این نوع سازگاری بدین معنی است که ECU می‌تواند بدون آن که در سخت افزار رایانه آن تغییری ضرورت داشته باشد، در انواع مختلف موتور و وسائط نقلیه به کار برده شود. این واحدهای الکترونیکی جهت کار در درجه حرارت مخصوص خودرو طراحی می‌شوند. بنابراین می‌توانند در کابین خودرو و یا در جای مناسبی از موتور نصب شوند.

با توجه به اینکه ECU از هر گونه اغتشاشات الکتریکی باید مصون باشد، ورودی و خروجی این دستگاه مجهز به محافظ مدار کوتاه است و علاوه بر این، ورودی و خروجی دستگاه در مقابل پالس‌های الکتریکی مخرب که ممکن است از سیستم برق ماشین وارد شوند، محافظت شده است. با استفاده از یک سری صافی‌های الکترونیکی و محافظ‌ها که در ECU نصب می‌شوند؛ یک نوع سازگاری الکترومغناطیسی پیشرفته، در مقابل پرازیتهای خارجی به وجود می‌آیند.

## عمل کننده سولنوئیدی

همان طور که در پمپ انژکتور ردیفی مجهز به گاورنر مکانیکی ملاحظه شد، مقدار سوخت تزریقی متناسب با وضعیت قرار گرفتن شانه‌ی کنترل و دور موتور می‌باشد. عمل کننده‌ی سولنوئیدی به طور مستقیم به پمپ وصل است و حرکت خطی آن می‌تواند شانه را تغییر دهد. وقتی جریان برق از سولنوئید قطع می‌شود، یک فنر به شانه‌ی کنترل در جهت «خاموش» نیرو وارد می‌کند که موجب قطع شدن جریان سوخت به موتور می‌شود. ولی وقتی سولنوئید انرژی دار شد، نیروئی در جهت مخالف نیروی فنر شانه وارد می‌سازد. با افزایش این نیرو که همراه با افزایش جریان برق در سولنوئید است، مقدار سوخت تزریقی در موتور بیشتر می‌شود. بدین معنی که حرکت شانه، به نسبت جریان برق، بطور پیوسته تغییر می‌یابد، و مقدار سوخت تزریقی را بین مقادیر صفر و حداکثر تنظیم می‌کند.

## مقدار سوخت تزریقی

مقدار سوخت تزریقی، بر روی مشخصات راه‌اندازی موتور، دور آرام، توان موتور، قابلیت رانندگی و نیز روی ذرات خروجی از اگزوز تاثیر زیادی دارد. در راستای همین اثرات می‌باشد که در ECU نقشه‌هایی به صورت نقشه‌های رایانه‌ای برای راه‌اندازی موتور، دور آرام، وضعیت تمام-بار، مشخصه پدال گاز، محدودیت دود، و مشخصه‌ی پمپ انژکتور آماده می‌شود.

وضعیتی که شانه در آن قرار گرفته در واقع تعیین کننده مقدار سوخت تزریقی است. روش های استاندارد تنظیم که در گاورنرهای مکانیکی RQ و RQV متداول است، می تواند برای بهبود هدایت خودرو به کار برده شود. راننده گشتاور و یا دور مورد لزوم موتور را به وسیله ی یک پتانسیومتر تعیین می کند و با استفاده از آن، وضعیت پدال گاز تعیین می شود. با استفاده از اطلاعات نقشه های ذخیره شده و نیز کمیت های حقیقی که از حس گرها دریافت می شود، ECU مقدار سوخت لازم، و یا به عبارت دیگر موقعیت لازم در حرکت شانه را محاسبه می کند. این موقعیت محاسبه شده ی شانه، به عنوان یک متغیر مرجع برای انجام کنترل خودکار به کار می رود. ECU به عنوان یک کنترل کننده ی وضعیت عمل می کند و وضعیت واقعی شانه، در نتیجه، تغییرات سیستم کنترل را ثبت می کند. کنترل کننده ی وضعیت (ECU) این اطمینان را ایجاد می کند که شانه به سرعت و به طور صحیح در وضعیت جدید خود قرار گرفته است.

دور آرام

دور آرام موتور برای یک مقدار از پیش تعیین شده، جدای از مقدار بار وارده، تنظیم می گردد. اگر لازم باشد، این تنظیم می تواند از طریق دستگاه کنترل سرعت خودرو (وسیله ای برای انتخاب سرعت دلخواه و تثبیت آن) واقع در روی پانل انجام شود.

دور متوسط

با فعال ساختن یک وسیله ی کنترل دور میانه، می توان قدرت اضافی لازم برای کاراندازی ماشین هائی مثل بالابرها را تامین کرد. این کنترل کننده، دور موتور را بدون توجه به بار وارده در حد معینی حفظ می کند. وسیله مزبور، وقتی موتور در جا کار می کند، توسط

تنظیم کننده‌ی سرعت خودرو در پانل کنترل به کار می‌افتد. با به کارگیری یک کلید در پانل خودرو و با استفاده از اطلاعات ذخیره شده، می‌توان دور موتور را در یک حدی به طور ثابت نگاه داشت. علاوه بر این، با استفاده از تنظیم کننده سرعت پیش‌روی خودرو، می‌توان سرعت‌های دلخواه را از پیش انتخاب کرد.

سرعت پیش‌روی خودرو

به منظور کنترل سرعت پیش‌روی، تنظیم کننده سرعت پیش‌روی خودرو سیگنال دریافتی از مسافت سنج و یا از حس‌گر سرعت را ارزیابی می‌کند. این سیگنال با سرعت از پیش تعیین شده مقایسه گشته، و برای محدود کردن دور موتور به کار می‌رود.

یک مجموعه چهار کلیدی در پانل کنترل جهت راه‌اندازی و یا از کار انداختن تنظیم کننده و ثبت کننده سرعت پیش‌روی خودرو به کار می‌رود:

۱- افزایش سرعت و انتخاب (ذخیره)؛ وقتی کلید مربوطه زده می‌شود، خودرو شتاب بر می‌دارد. سرعت خودرو در لحظه‌ای که کلید خاموش می‌شود به عنوان یک سرعت مرجع برای خودرو ذخیره می‌شود (سرعت انتخاب شده).

۲- کاهش سرعت و انتخاب (ذخیره)؛ وقتی دکمه مربوطه زده شود، شتاب خودرو گرفته می‌شود. در این جا نیز سرعت خودرو در لحظه‌ای که دکمه رها می‌شود به عنوان سرعت تعیین شده برای خودرو ذخیره می‌شود (سرعت انتخاب شده).

۳- فعال نمودن دوباره؛ وقتی این دکمه رده می‌شود، سرعت خودرو با آخرین سرعتی که انتخاب شده و در حافظه ذخیره گشته است مطابقت پیدا می‌کند.

۴- دکمه خاموش؛ با زدن این دکمه دستگاه کنترل سرعت خودرو به طور کلی از کار می افتد.

دیگر وظایف

وظایف ترمز موتور (اگزوز)

وقتی ترمز موتور (یا ترمز اگزوز) به کار می افتد، مقدار سوخت تحویلی در حد صفر و یا در حد دور آرام می رسد. برای این کار ECU سیگنال دریافتی از دکمه مربوط به ترمز موتور را پردازش می کند.

حفاظت در مقابل داغ شدن

به محض آن که درجه ی حرارت خنک کننده از حد تعیین شده تجاوز کند، حداکثر گشتاور موتور کاهش می یابد.

ممانعت از روشن شدن موتور در سرازیری.

هنگامی که EDC خاموش است، یک فنر برگشتی، شانه را در وضعیت خاموش قرار می دهد. این عمل مانع از روشن شدن ناخواسته ی موتور می گردد. به عنوان مثال، خودروی که در جاده شیب دار متوقف شده و خود به خود حرکت می کند.

خاموش کن کلیدی موتور

امروزه خاموش کردن موتور به وسیله کلید راه انداز، جایگزین خاموش کن مکانیکی که قبلاً متداول بود، گشته است. کلید راه انداز جریان برق را از خاموش کن الکتریکی (ELAB) و نیز از عمل کننده سولنوئیدی شانه قطع کرده و با این عمل جریان سوخت را به موتور می بندد.

وسیله ارتباطی

می توان به وسیله ی یک خط سیگنال مقادیر مربوط به EDC را (به عنوان مثال: مقدار سوخت تزریقی، موقعیت پدال گاز) به سایر سیستم های موجود در خودرو مثل تعویض دنده منتقل نمود. این سیستم ها می توانند به وسیله ی یک مدار جداگانه مقدار سوخت تزریقی را بین دور آرام و وضعیت تمام- بار تعیین کنند. سازگاری با TCS (کنترل کشش) امکان پذیر است.

سیستم ایمنی

خودآگاهی

با توجه به کنترل هوشمندانه ای که ECU روی اجزاء خود مثل حس گرها، عمل کننده سولنوئیدی و ریزپردازنده ها دارد، سیستم ایمنی موجود، مفهوم بسیار وسیعی پیدا می کند. وقتی موتور خودرو روشن می باشد سیستم عیب یاب به وسیله ی چراغ خطر موجود در پانل، بخش های معیوب را نشان می دهد.

امکانات انتقال ماشین به تعمیرگاه (جایگزینی)

برای جایگزین نمودن یک قطعه سالم با قطعه معیوب (به صورت اضطراری و موقت)، امکانات پیشرفته ای در سیستم وجود دارد. به عنوان مثال اگر حس گر مربوط به دور پمپ از کار بیافتد، سیگنال خروجی از ترمینال W آلترناتور به عنوان یک جایگزین به کار می رود. اگر حس گر مهمی کار نکند این موضوع به وسیله ی چراغ خطر مربوط به آن نشان داده می شود.

وظیفه ی خاموش کردن

علاوه بر قطع سوخت که هنگام قرار گرفتن شانه در وضعیت خاموش پیش می آید، سوپاپ سولنوئیدی موجود در مسیر سوخت نیز، وقتی انرژی خود را از دست می دهد، جریان سوخت را قطع می کند. هم چنین وقتی عمل کننده ی مقدار سوخت تزریقی از کار بیافتد، این وسیله ی خاموش کن الکتریکی (ELAB) موتور را خاموش می کند.

مزایا

- بررسی دقیق نقشه های مربوط به موتور، موجب کار مطلوب موتور در هر کدام از مراحل می گردد.

- کارهایی که انجام می یابد به طور کامل از هم مجزا هستند، به عنوان مثال، در این سیستم مشخصات گاورنر و منحنی سوخت تزریقی وابستگی متقابل نشان نمی دهند. این امر در کاربردهای مهندسی موجب افزایش توان سازگاری می گردد.

- پردازش گسترده پارامترها، که پیش تر به طور مکانیکی این امکان وجود نداشت (به عنوان مثال: جبران درجه ی حرارت سوخت، کنترل دور آرام مستقل از بار موتور).

- کاهش اثرات تولرانس ها موجب افزایش دقت در کنترل و یکنواختی کنترل در تمام طول عمر یک موتور می گردد.

- قابلیت و کیفیت رانندگی بهبود می یابد: ذخیره ی نقشه این امکان را می دهد که پارامترها در یک گستره ی وسیع تری انتخاب شوند. بنابراین کل سیستم موتور/ خودرو بهبود می یابد.

- وجود یک دیدگاه گسترده عملی. در این راستا، وظایفی مثل تعیین و تثبیت سرعت پیش روی خودرو تنظیم دور میانه در موتور با صرف حداقل هزینه، قابل ذکر هستند.

- ادغام این سیستم با سیستم‌های الکترونیکی دیگر موجب خواهد شد که در آینده خودروها، راحت‌تر و اقتصادی‌تر باشند. هم چنین باعث سازگاری بهتر با محیط گشته، و ایمنی افزایش خواهد یافت (به عنوان مثال از طریق اهرم تعویض دنده و (TCS).
- با توجه به اینکه دیگر نیازی به اضافه کردن بعضی از واحدهای مکانیکی به پمپ انژکتور نیست، نیاز به فضا در زیر پمپ انژکتور به طور محسوسی کاهش می‌یابد.
- بنا به تقاضای مشتری، امکان تغییر در واحد کنترل الکترونیکی وجود دارد. تک تک نقشه‌ها و اطلاعات لازم در ECU، (ساخت کارخانه‌ی بوش) در هنگام خروج از خط تولید وارد می‌شوند و یا این کار توسط خود سازندگان موتور خودرو انجام می‌گیرد.
- بدین ترتیب، ECU می‌تواند در موتورهای متنوعی به کار رود.

#### واکنش‌های ECU

نقص فنی	اخطار مربوط به:	واکنش	چراغ خطر	خروجی عیب‌یاب
حس‌گرهای اصلاح‌کننده	گستره‌ی سیگنال	کاهش مقدار سوخت تزریقی		●
حس‌گرهای سیستم	گستره‌ی سیگنال	جایگزینی یا کار انداختن یک بخش اضطراری (درجه‌بندی شده)	●	●
رایانه	مدت اجرای برنامه (خودآزمونی)	جایگزینی یا کار انداختن یک بخش اضطراری		●
عمل‌کننده‌ی مقدار سوخت تزریقی	انحراف کنترل دائم	خاموش شدن موتور	●	●

پمپ‌های انژکتور ردیفی با کنترل غلافی

کنترل شروع تزریق

در پمپ انژکتور ردیفی با غلاف کنترل، یک عمل کننده‌ی الکتریکی اضافی می‌تواند همراه با کنترل شروع تزریق به کار رود که نه تنها مقدار سوخت تزریقی بلکه زمان

شروع تزریق را نیز تنظیم می‌کند. این کار همراه با مزایای زیر می‌باشد:

- به حداقل رسیدن آلاینده‌های گاز آگزوز،

- بهبود مصرف سوخت در تمامی مراحل کار موتور،

- بهبود راه اندازی موتور به خصوص در مرحله‌ی گرم شدن.

- اجزاء به کار برده شده برای کنترل شروع تزریق به قرار زیر هستند:

- حس گر حرکت سوزن،

- حس گر حرکت دورانی،

- واحد کنترل الکترونیکی (ECU)،

- عمل کننده‌ی الکتریکی.

نحوه‌ی کنترل تحویل سوخت در پمپ‌های غلاف‌دار مشابه‌ی پمپ انژکتور ردیفی

متداول با ECU می‌باشد. پیشرفت‌های حاصل از به کارگیری ECU در پمپ‌های

غلاف‌دار، به طور عمده، نتیجه به کارگیری برنامه‌های تکمیلی توسعه یافته‌ی است.

## ملحقات

### حس گر سوزنی متحرک

یک مولد پالس القائی در یکی از افشانک‌های انژکتور (افشانک شاخص) نصب می‌شود. وقتی سوزن انژکتور باز و یا بسته می‌شود، مولد پالس یک پالس خارج می‌کند. هنگامی که افشانک انژکتور باز می‌شود، سیگنال خروجی از «حس گر حرکت سوزن» شروع تزریق را به ECU اطلاع می‌دهد. بدین معنی که در یک کنترل مدار بسته، شروع تزریق می‌تواند برای وضعیت خاصی از کار موتور و به طور دقیق نسبت به کمیت از پیش تعیین شده اصلاح شود.

### حس گر سرعت دورانی

یک حس گر القائی وضعیت چرخ‌دنده‌ی حلقوی مربوط به موتور را به طور دقیق بررسی نموده، چرخش و موقعیت میل لنگ را مشخص می‌کند. سیگنال خروجی این حس گر برای تعیین دور موتور و نیز همراه با سیگنال خروجی از حس گر حرکت سوزن، جهت کالیبره نمودن زمان تزریق سوخت به کار می‌رود.

### واحد کنترل الکترونیکی (ECU)

علاوه بر سیگنال‌های مورد نیاز برای تنظیم تحویل سوخت، ECU نیز سیگنال دریافتی از حرکت سوزن را مورد پردازش قرار می‌دهد. به دنبال تضعیف و تقویت تداخل‌های ناخواسته، سیگنال خام دریافتی از حس گر در مدار خاص خود مورد پردازش قرار می‌گیرد تا یک سیگنال موج مربعی که برای ارزیابی‌های دقیق ایده‌آل است حاصل شود.

این سیگنال شروع تزریق را در سیلندر شاخص موتور نشان می دهد. سیگنال شاخص به ازاء هر دور کامل میل بادامک دار پمپ یک بار تولید می شود.

داده های مطلوب برای شروع تزریق، متناسب با مقدار سوخت تزریقی و دور موتور در یک نقشه ی مخصوص و به صورت اطلاعات غیر فرار ذخیره شده اند. نقشه های دیگری به عنوان اصلاح کننده ها، درجه حرارت موتور و فشار هوای ورودی به موتور را در نظر می گیرند. کنترل مدار بسته برای شروع تزریق به صورت یک برنامه محاسبه ای می باشد که به وسیله ی ریز پردازنده اجرا می شود. پردازش کننده با به کارگیری یک سیگنال سویچی (تعدیل عرض پالس)، یک بخش رانشی را به کار می اندازد که موجب انرژی دار شدن عمل کننده الکتریکی در تزریق سرعت می شود.

#### مکانیزم عمل کننده

علاوه بر سولنوئید مقدار سوخت و حس گر شانه، مکانیزم عمل کننده برای پمپ انژکتور ردیفی با غلاف کنترل هم چنین مجهز به یک سولنوئید شروع تحویل سوخت است که محور تنظیم کننده ی غلاف کنترل را از طریق یک اهرم تحریک می کند. نیروی تنظیم کننده ی این سولنوئید متناسب با شدت جریان برق بوده و در مقابل نیروی یک فنر برگستی عمل می کند. مقدار کورس سولنوئید نتیجه ی تعادل این دو نیرو می باشد. این سیستم نیازی به سیگنال پس خور وضعیت برای شروع تحویل سوخت ندارد.

خطوط نیروی محرک سولنوئیدی و نیروی فنر همیشه دارای یک اثر متقابل مشخص و تعریف شده ای هستند، بدین معنی که فاصله ای که توسط سولنوئید شروع تحویل سوخت طی می شود با شدت جریان داده شده متناسب است. شدت جریان کم منجر به

حرکت کم در سولنوئید تحویل سوخت می شود، در نتیجه شروع تحویل و شروع تزریق سوخت به تاخیر می افتد، و همین طور شدت جریان بیشتر باعث آوانس بیشتر در شروع تحویل سوخت می شود.

حلقه کنترل خودکار

با استفاده از پالس های سرعت دورانی و سیگنال های مربوط به شروع تزریق، که از حس گر سوزن انژکتور شاخص دریافت می شود، رایانه مقدار واقعی زمان شروع تزریق را بر حسب درجه ی چرخش میل لنگ نسبت به نقطه مرگ بالا در سیلندر شاخص محاسبه می کند. کنترل کننده ی گسسته شروع تزریق شدت جریان را از طریق مکانیزم عمل کننده ی شروع تحویل سوخت تنظیم می کند، به طوری که عدد واقعی شروع تزریق همیشه با شدت جریان از پیش تعیین شده، مطابقت دارد. علاوه بر این، دقت کنترل مدار بسته و واکنش دینامیکی به وسیله ی یک کنترل کننده ی گسسته ی دیگری اصلاح می گردد که با این کنترل، در عمل بدون هیچ گونه تاخیر، کمیت واقعی شدت جریان نسبت به مقدار از پیش تعیین شده که از کنترل کننده ی شروع تزریق دریافت می شود، اصلاح می گردد.

سیگنال شروع تزریق تنها زمانی می تواند ارزیابی شود که سوخت در حال تزریق بوده، سرعت دورانی موقعیت پایداری داشته باشد. سیگنال حاصل از حس گر حرکت سوزن، قبل از راه اندازی موتور (و نیز در حین راه اندازی)، برای ارزیابی مناسب نمی باشد. این نبود سیگنال کنترل برای «شروع تزریق» بدین معنی است که تنظیم مزبور نمی تواند به طور خودکار انجام شود. بنابراین، کنترل کننده خودکار خاموش شده، «شروع تزریق» به

اجبار به صورت مدار باز (تنظیم دستی) کنترل می‌شود. برای این که در کنترل دستی نیز دقت لازم در «شروع تزریق» تامین شود، سولنوئید «شروع تزریق» طور کالیبره می‌شود که اثرات تولرانس‌ها کاهش یابد. کنترل کننده جریان برق تاثیر مقاومت وابسته به حرارت سیم پیچ سولنوئید را جبران می‌کند. با این کار، این اطمینان ایجاد می‌شود که همواره مقدار جریان از پیش تعیین شده که با استفاده از نقشه ذخیره شده محاسبه می‌شود، منجر به کورس مناسب در حرکت سولنوئید «شروع تزریق» گشته و در نتیجه «شروع تزریق» مورد نظر حاصل آید.

#### کنترل الکترونیکی پمپ‌های انژکتور آسیابی محوری VE-EDC

کنترل دور موتور دیزل به صورت مکانیکی (گاورنر مکانیکی) وضعیت‌های کاری بسیار متفاوتی را ثبت می‌کند که موجب یک اختلاط بسیار مطلوب در مخلوط سوخت/ هوا می‌شود.

کنترل الکترونیکی موتور دیزل (EDC) یک سری شرایط اضافی را در نظر می‌گیرد. در اثر استفاده از اندازه‌گیری الکترونیکی، پردازش الکترونیکی داده‌ها با انعطاف پذیری زیاد، و انجام کنترل‌های خودکار توسط عمل‌کننده‌های الکتریکی، این امکان پیش می‌آید تا متغیرهایی که تحت تاثیر پارامترهای مکانیکی هستند مورد پردازش قرار گیرند. بدیهی است که با استفاده از روش‌های صرفاً مکانیکی انجام این کارها غیر ممکن است. کنترل الکترونیکی موتور دیزل این اجازه را می‌دهد که داده‌های به دست آمده با سایر سیستم‌های الکترونیکی موجود در خودرو (از قبیل، سیستم کنترل کشش و کنترل الکترونیکی اهرم تعویض دنده) مبادله گردند.

## بلوک‌های سیستم

کنترل الکترونیکی به سه بلوک سیستم تقسیم می‌شود:

۱- حس گرها که شرایط کاری متفاوتی را ثبت می‌کنند. انواع مختلف کمیت‌های فیزیکی از این طریق تبدیل به سیگنال‌های الکتریکی می‌شوند.

۲- واحد کنترل الکترونیکی (ECU) همراه با ریزپردازنده‌ها، که اطلاعات دریافت شده را مطابق با محاسبات ویژه‌ی کنترل و داده‌های مربوط به سیگنال‌های الکتریکی مورد پردازش قرار می‌دهند.

۳- عمل کننده‌ها، که سیگنال‌های الکتریکی خروجی مربوط به ECU را به کمیت‌های مکانیکی تبدیل می‌کنند.

## اجزاء سیستم

### حس گرها

وضعیت پدال گاز و طوقه‌ی کنترل در پمپ انژکتور به وسیله‌ی حس گر زاویه ثبت می‌شوند. این حس گرها به ترتیب از روش‌های تماسی و یا غیر تماسی استفاده می‌کنند. دور موتور و نقطه مرگ بالا به وسیله‌ی حس گرهای القائی ثبت می‌شوند. برای اندازه‌گیری فشار و درجه حرارت، از حس گرهای با دقت اندازه‌گیری خیلی زیاد و پایداری طولانی استفاده می‌شود.

شروع تزریق به وسیله‌ی یک حس گر که به طور مستقیم روی انژکتور نصب می‌شود، ثبت می‌گردد. این حس گر با حس کردن حرکت سوزن انژکتور نقطه شروع تزریق را

مشخص می‌دهد

واحد کنترل الکترونیکی (ECU)

ECU از فن آوری گسترده استفاده می کند. ریزپردازنده ها همراه با مدارات وسیله ارتباطی ورودی و خروجی، قلب ECU را تشکیل می دهند. مدارالکتريکی به وسیله واحدهای حافظه و ادواتی که سیگنال های حس گرها را به کمیت های قابل استفاده در رایانه تبدیل می کنند، تکمیل می شود. ECU در کابین خودرو نصب می شود تا از تاثیر عوامل خارجی مصون باشد.

نقشه های متنوعی در ECU ذخیره شده اند و این نقشه ها در رابطه با پارامترهایی از قبیل بار موتور، دور موتور. درجهی حرارت خنک کننده، مقدار هوا، و نظائر آنها وارد عمل می شوند. ایمنی در مقابل تداخل پارازیت ها دارای اهمیت زیادی است. تمامی ورودی ها و خروجی ها دارای فیوز محافظ بوده، و در مقابل نوسان های کاذب حاصل از سیستم برق خودرو محافظت می شوند. مدار محافظ همراه با پوشش حفاظتی، یک سازگاری الکترومغناطیسی برای قوی در مقابل تداخل های خارجی به وجود می آورد.

عمل کننده سولنوئیدی برای کنترل مقدار سوخت تزریقی

عمل کننده سولنوئیدی (عمل کننده چرخان) به وسیله یک محور با طوقه ی کنترل درگیر می شود. مشابه گاورنر مکانیکی پمپ انژکتور، سوراخهای قطع سوخت، بسته به وضعیت طوقه ی کنترل، باز و یا بسته هستند. مقدار سوخت تزریقی می تواند بی نهایت بین صفر و حداکثر (برای راه اندازی موتور سرد) تغییر کند. با استفاده از یک حس گر زاویه (مثل پتانسیومتر) زاویه ی چرخش عمل کننده و از آنجا وضعیت طوقه ی کنترل به

ECU گزارش می‌شود و اطلاعات مزبور برای تعیین مقدار سوخت تزریقی، متناسب با دور موتور به کار می‌رود. وقتی هیچ‌گونه ولتاژی به عمل کننده وارد نمی‌شود، فنرهای برگشتی آن، مقدار سوخت تزریقی را به صفر می‌رسانند.

سوپاپ سولنوئیدی برای کنترل شروع تزریق فشار داخلی پمپ به دور آن بستگی دارد. همانند وسیله‌ی زمانبندی مکانیکی، این فشار به پیستون وسیله‌ی زمانبندی وارد می‌شود. تنظیم فشار در طرف پرفشار وسیله‌ی زمانبندی، توسط یک سوپاپ سولنوئیدی ساعت‌دار انجام می‌شود.

وقتی سوپاپ سولنوئیدی به طول کامل باز است (کاهش فشار در پیستون وسیله‌ی زمانبندی)، زمان شروع تزریق به تاخیر می‌افتد و وقتی به طور کامل بسته است (افزایش فشار) زمان شروع تزریق به پیش می‌افتد. در گستره‌ی بین این دو محدوده، نسبت بسته/باز بودن (نسبت میزان باز بودن به میزان بسته بودن سوپاپ سولنوئیدی) می‌تواند توسط ECU بی‌نهایت تغییر کند.

مقدار سوخت تزریقی

مقدار سوخت تزریقی تاثیر مهمی روی راه‌اندازی خودرو، دور آرام، توان خروجی موتور، و قابلیت رانندگی و همین‌طور روی کیفیت دود خروجی از اگزوز دارد. به همین دلیل نقشه‌های مربوط به مقدار سوخت برای راه‌اندازی، دور آرام، وضعیت تمام-بار، مشخصات پدال گاز، محدودیت دود، و مشخصات پمپ، در داخل ECU برنامه‌ریزی شده‌اند.

راننده گشتاور و یا دور دلخواه خود را به وسیله‌ی حس گر پدال گاز اعمال می‌کند. با توجه به مقادیر موجود در نقشه‌ی ذخیره شده و مقادیر حقیقی دریافتی از حس گرها، یک نقطه‌ی تنظیم جهت تنظیم عمل کننده چرخان در داخل پمپ محاسبه می‌شود. این عمل کننده‌ی چرخان دارای یک سیگنال کنترل کننده است که اطمینان می‌دهد طوقه به طور صحیح تنظیم شده است.

#### شروع تزریق

زمان شروع تزریق تاثیر به سزائی روی راه‌اندازی موتور، صدا، مصرف سوخت، و دود آگروز دارد. قنشه‌های شروع تزریق که در داخل ECU برنامه‌ریزی شده‌اند این وابستگی‌های داخلی را در نظر می‌گیرد و با استفاده از یک کنترل مدار بسته، صحت نقطه شروع تزریق تضمین می‌شود. یک حس گر حرکت سوزن انژکتور (NBF) شروع حقیقی تزریق را به طور مستقیم ثبت می‌کند و آن را با نقطه‌ی شروع تزریق که برنامه‌ریزی شده است، مقایسه می‌کند (اشکال ۱۲ و ۱۳). خطای موجود منجر به یک تغییر در نسبت باز/ بسته بودن سوپاپ سولنوئیدی وسیله زمانبندی می‌گردد، و این تغییر ادامه می‌یابد تا این که خطا به صفر برسد. سوپاپ سولنوئیدی ساعت‌دار برای تغییر وضعیت در پیستون وسیله‌ی زمانبندی به کار می‌رود و منجر به یک حرکت دینامیکی می‌گردد که قابل مقایسه با زمانبندی مکانیکی شروع تزریق است.

از آنجائی که سیگنالی در رابطه با شروع تزریق، در سرازیری (همراه با کاهش سوخت) و هنگام راه‌اندازی موتور، وجود ندارد و یا مقدار آن کافی نمی‌باشد، کنترل کننده

خاموش شده و یک سیستم کنترل مدار باز انتخاب می‌شود. در این شرایط نسبت باز/

بسته بودن سوپاپ سولنوئیدی از یک نقشه‌ی کنترل موجود در ECU انتخاب می‌شود.

گردش دوباره‌ی گاز اگزوز (EGR)

EGR برای کاهش گازهای سمی در اگزوز به کار می‌رود. بخشی از گاز اگزوز انتخاب

شده، با هوای تازه مخلوط می‌شود. مقدار هوای ورودی به موتور (که متناسب با میزان

EGR می‌باشد) به وسیله حس گر هوای ورودی اندازه‌گیری می‌شود و در داخل ECU با

مقدار در نظر گرفته شده در نقشه EGR مقایسه می‌گردد که در این مقایسه اطلاعات

مربوط به موتور و تزریق سوخت در نظر گرفته می‌شوند.

اگر تفاوتی در این مقایسه باشد، ECU سیگنال کارانداز را که روی یک مبدل انرژی

الکتریکی - بادی عمل می‌کند تغییر می‌دهد. بدین ترتیب سوپاپ EGR جهت کمیت

صحیح دود اگزوز برگشتی تنظیم می‌شود.

انتخاب سرعت و تثبیت آن

یک سیگنال مربوط به سرعت ارزیابی شده‌ی خودرو با سیگنال از پیش تعیین شده‌ای که

توسط راننده از طریق صفحه‌ی کنترل ارسال می‌شود، مقایسه می‌گردد. سپس مقدار

سوخت تزریقی طوری تنظیم می‌شود که سرعت انتخاب شده توسط راننده در همه حال

حفظ شود.

وظایف تکمیلی

کنترل الکترونیکی دیزل (EDC) دارای یک سری وظایف تکمیلی نیز می باشد که به طور چشم گیری، با مقایسه با گاورنر مکانیکی پمپ انژکتور، قابلیت رانندگی را در خودرو بهبود می بخشد.

لرزه گیر فعال

با فعال بودن یک لرزه گیر (ARD) لرزش های طولی ناراحت کننده در خودرو می تواند برطرف گردد.

کنترل دور آرام

کنترل دور آرام با تعیین مقدار مناسب سوخت برای هر کدام از سیلندرها مانع از لرزش موتور در دور آرام می شود.

اقدامات ایمنی

خودآگاهی

موارد ایمنی شامل کنترل حس گرها، عمل کننده ها و ریزپردازنده ها توسط ECU و همین طور رساندن وسیله نقلیه ی معیوب به تعمیرگاه و انجام موارد اضطراری، است که در هنگام از کار افتادن بخشی از سیستم صورت می گیرد. اگر بخش های مهمی از سیستم از کار بیافتند، سیستم عیب یاب نه تنها به وسیله ی چراغ خطر موجود در پانل راننده را آگاه می سازد، بلکه نحوه ی رفع ایراد در تعمیرگاه را نیز تشریح می کند.

رساندن وسیله ی نقلیه ی معیوب به تعمیرگاه و وظایف اضطراری

موارد بسیار زیادی در خصوص کارهای اضطراری و رساندن وسیله ی نقلیه ی معیوب به تعمیرگاه در سیستم موجود است. به عنوان مثال اگر حس گر دور موتور خراب شود،

می توان در فاصله ی بین دو تزریق، سیگنال های تولید شده توسط حس گر سوزن انژکتور را برای این منظور جایگزین نمود. و اگر عمل کننده ی مقدار سوخت تزریقی از کار بیافتد، یک خاموش کن برقی جداگانه (ELAB) موتور را خاموش می کند. چراغ خطر تنها در مواردی که بخش مهمی از سیستم از کار می افتد روشن می شود. جدول زیر عکس العمل ECU را وقتی که ایراد خاصی پیش می آید نشان می دهد.

#### واکنش های ECU

خرابی	کنترل نمودن	واکنش	چراغ خطر	خروجی عیب یاب
حس گرهای اصلاح کننده	گستره ی سیگنال	کاهش سوخت تزریقی	●	
حس گرهای سیستم	گستره ی سیگنال	انتقال ماشین معیوب به تعمیرگاه یا وظیفه ی اضطراری (درجه بندی شده)	●	●
رایانه	زمان کار برنامه (خودآموز)	انتقال ماشین معیوب به تعمیرگاه یا وظیفه ی اضطراری	●	●
عمل کننده مقدار سوخت تزریقی	تفاوت کنترل دائمی	خاموش شدن موتور	●	●

#### مزیت ها

- سازگاری قابل انعطاف موجب بهبود کیفیت کار موتور و گاز آگزوز می گردد.

- مشخص و جدا بودن تک تک وظایف از همدیگر: منحنی مقدار سوخت تحویلی در

وضعیت تمام- بار مستقل از مشخصه‌ی گاورنر و فرم آسیاب مقسم می‌باشد.

- پردازش پارامترهایی که قبلاً انجام آن‌ها به طور مکانیکی امکان پذیر نبود (به عنوان

مثال: اصلاح مقدار سوخت تزریقی نسبت به درجه‌ی حرارت و کنترل دور آرام مستقل

از بار وارده).

- در سایه وجود کنتراهای خودکار، دقت کار فرایندها، در طول عمر مفید موتور، بسیار

زیاده بوده و رواداری (خطا) کمتر است.

- بهبود قابلیت رانندگی: ذخیره‌ی اطلاعات به صورت نقشه، موجب کنترل ایده‌آل گشته،

باعث می‌شود که پارامترهای کنترل، مستقل از اثرات هیدرولیکی باشند.

بنابراین پارامترهای مزبور در طول بهینه‌سازی کل سیستم موتور/ خودرو به طور دقیق

تنظیم می‌شوند. و در سایه‌ی این تنظیمات، لرزشها و حرکات نامطلوب در دور آرام

اتفاق نمی‌افتند.

- وجود یک ارتباط درونی با سایر سیستم‌های الکترونیکی موجود در وسیله‌ی نقلیه

منجر به این می‌شود که خودرو امن‌تر، راحت‌تر و اقتصادی‌تر باشد و همین‌طور انعطاف

پذیری آن افزایش یابد (به عنوان مثال: سیستم‌های گرمکن و یا تعویض دنده‌ی

الکترونیکی). با توجه به این که نیازی به اضافه نمودن واحدهای مکانیکی نمی‌باشد،

کاهش چشم‌گیری در فضای مورد نیاز برای پمپ انژکتور ایجاد می‌شود.

خاموش کردن موتور

همان طوری که پیشتر نیز ذکر شده است، موتورهای دیزلی که اصول احتراق خودبه خودی در آنها به کار می رود؛ تنها راه خاموش کردن موتور قطع سوخت تحویلی می باشد.

وقتی که موتور دیزل مجهز به کنترل الکترونیکی دیزل (EDC) است، موتور توسط عمل کننده ی مقدار سوخت تزریقی خاموش می شود (ورودی از ECU: مقدار سوخت تزریقی = صفر). همانطور که پیشتر نیز بیان شد، یک خاموش کن برقی یدکی در موتور نصب می شود تا در صورت خرابی عمل کننده، مورد استفاده قرار گیرد.

#### خاموش کن الکتریکی

خاموش کن الکتریکی توسط سویچ خودرو به کار می افتد و این خاموش کن فقط برای راحتی کار راننده تعبیه شده است.

در پمپ انژکتور آسیابی، سوپاپ سولنوئیدی برای قطع سوخت در بالای آسیاب مقسم نصب شده است. وقتی موتور در حال کار است، ورودی محفظه ی فشار قوی توسط سوپاپ سولنوئیدی باز می ماند (صفحه اتصال با مخروط آبنند به طرف داخل کشیده می شود). وقتی سویچ خودرو به طرف «خاموش» می چرخد، جریان برق به سوپاپ سولنوئیدی قطع شده، سولنوئید آن از کار می افتد. در این حالت فنر قادر است صفحه اتصال و مخروط آبنند را به نشیمن سوپاپ فشار دهد و ورودی سوخت را به محفظه ی فشار قوی ببندد و بدین ترتیب پلانجر مقسم نمی تواند سوختی را تحویل دهد.

جهت خرید فایل word به سایت [www.kandoocn.com](http://www.kandoocn.com) مراجعه کنید  
یا با شماره های ۰۹۳۶۶۰۲۷۴۱۷ و ۰۹۳۶۶۴۰۶۸۵۷ و ۰۶۶۴۱۲۶۰-۵۱۱ تماس حاصل نمایید

Filename: Document1  
Directory:  
Template: C:\Documents and Settings\hadi tahaghoghi\Application  
Data\Microsoft\Templates\Normal.dotm  
Title: (EDC)  
Subject:  
Author: azarang  
Keywords:  
Comments:  
Creation Date: 3/28/2012 4:40:00 PM  
Change Number: 1  
Last Saved On:  
Last Saved By: hadi tahaghoghi  
Total Editing Time: 0 Minutes  
Last Printed On: 3/28/2012 4:40:00 PM  
As of Last Complete Printing  
Number of Pages: 37  
Number of Words: 6,019 (approx.)  
Number of Characters: 34,309 (approx.)