

JASO 正誤票

JASO E 016 : 2018

自動車一四輪駆動車用シャシダイナモメータにおける車両拘束 及びその評価方法

区分	位置	正誤
誤記	P. 8 計算式	誤
		$F_{RR} = \frac{F_{max} \times \cos(\theta_{RL} - \theta)}{\cos \theta \{ \cos(\theta_{RR} + \theta) \sin(\theta_{RL} - \theta) + \cos(\theta_{RL} - \theta) \sin(\theta_{RR} + \theta) \}}$ $F_{RL} = \frac{F_{max} \times \cos(\theta_{RR} + \theta)}{\cos \theta \{ \cos(\theta_{RL} - \theta) \sin(\theta_{RR} + \theta) + \cos(\theta_{RR} + \theta) \sin(\theta_{RL} - \theta) \}}$
		正
		$F_{RR} = \frac{F_{max} \times \cos(\theta_{RL} + \theta)}{\cos \theta \{ \cos(\theta_{RR} - \theta) \sin(\theta_{RL} + \theta) + \cos(\theta_{RL} + \theta) \sin(\theta_{RR} - \theta) \}}$ $F_{RL} = \frac{F_{max} \times \cos(\theta_{RR} - \theta)}{\cos \theta \{ \cos(\theta_{RL} + \theta) \sin(\theta_{RR} - \theta) + \cos(\theta_{RR} - \theta) \sin(\theta_{RL} + \theta) \}}$
区分	位置	正誤
誤記	P. 3 4.2 項 a), b), c)	誤
		<p>・・・に作用する拘束力(6.1.1, 6.1.2, 6.2.1.1, 6.2.2.1, 6.3.1参照)を満たさなければならない。</p>
		正
		<p>・・・に作用する拘束力(6.2.1, 6.2.2, 6.3.1.1, 6.3.2.1, 6.4.1参照)を満たさなければならない。</p>
区分	位置	正誤
誤記	P. 4 5.3.3 項 a) 2 行目	誤
		センタリングを下し拘束後においても, 5.2.2を満足していることを確認する。
		正
		センタリングを下し拘束後においても, 5.3.2を満足していることを確認する。
区分	位置	正誤
誤記	P. 7 6.2.2 項 11 行目	誤
		図3, 図4に左右対称の場合の各車両拘束点にかかる力のイメージを示す。
		正
		図3, 図4に左右非対称の場合の各車両拘束点にかかる力のイメージを示す。

区分	位置	正誤																																
誤記	P. 6.6.2.1 項 P. 8.6.2.2 項 P. 13.6.3.2.1 項 P. 15.6.4.1 項	誤																																
		Gmax : 走行モードの最大加速度 (m/s ²) (JC08の場合 1.5 m/s ²)																																
		正																																
		Gmax : 走行モードの最大加速度 (m/s ²) (JC08の場合 1.5 m/s ² WLTCの場合 1.6 m/s²)																																
区分	位置	正誤																																
誤記	P. 解説表 3	誤																																
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>シャンダイナモA</th> <th>シャンダイナモB</th> <th>シャンダイナモC</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ローラ表面処理</td> <td>平滑</td> <td>平滑</td> <td>平滑</td> </tr> <tr> <td>ローラ直径 [mm]</td> <td>1219</td> <td>1219</td> <td>1219</td> </tr> <tr> <td>ローラ幅 [mm]</td> <td>765</td> <td>635</td> <td>750</td> </tr> <tr> <td>吸収動力 [kW]</td> <td>230</td> <td>95</td> <td>150</td> </tr> <tr> <td>4WD基本慣性量 [kg]</td> <td>1150 + 1150</td> <td>799 + 796</td> <td>520 + 520</td> </tr> <tr> <td>4WD車両シミュレーション範囲 [kg]</td> <td>750 ~ 5000</td> <td>680 ~ 4500</td> <td>453 ~ 4042</td> </tr> <tr> <td>4WD電気慣性範囲 [kg]</td> <td>-1550 ~ +2700</td> <td>-990 ~ +1052</td> <td>-587 ~ +3000</td> </tr> </tbody> </table>	項目	シャンダイナモA	シャンダイナモB	シャンダイナモC	ローラ表面処理	平滑	平滑	平滑	ローラ直径 [mm]	1219	1219	1219	ローラ幅 [mm]	765	635	750	吸収動力 [kW]	230	95	150	4WD基本慣性量 [kg]	1150 + 1150	799 + 796	520 + 520	4WD車両シミュレーション範囲 [kg]	750 ~ 5000	680 ~ 4500	453 ~ 4042	4WD電気慣性範囲 [kg]	-1550 ~ +2700	-990 ~ +1052	-587 ~ +3000
		項目	シャンダイナモA	シャンダイナモB	シャンダイナモC																													
		ローラ表面処理	平滑	平滑	平滑																													
		ローラ直径 [mm]	1219	1219	1219																													
		ローラ幅 [mm]	765	635	750																													
		吸収動力 [kW]	230	95	150																													
		4WD基本慣性量 [kg]	1150 + 1150	799 + 796	520 + 520																													
		4WD車両シミュレーション範囲 [kg]	750 ~ 5000	680 ~ 4500	453 ~ 4042																													
		4WD電気慣性範囲 [kg]	-1550 ~ +2700	-990 ~ +1052	-587 ~ +3000																													
正																																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>シャンダイナモA</th> <th>シャンダイナモB</th> <th>シャンダイナモC</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ローラ表面処理</td> <td>平滑</td> <td>平滑</td> <td>平滑</td> </tr> <tr> <td>ローラ直径 [mm]</td> <td>1219</td> <td>1219</td> <td>1219</td> </tr> <tr> <td>ローラ幅 [mm]</td> <td>765</td> <td>635</td> <td>750</td> </tr> <tr> <td>吸収動力 [kW]</td> <td>230</td> <td>95</td> <td>150</td> </tr> <tr> <td>4WD基本慣性量 [kg]</td> <td>1150 + 1150</td> <td>797 + 797</td> <td>520 + 520</td> </tr> <tr> <td>4WD車両シミュレーション範囲 [kg]</td> <td>750 ~ 5000</td> <td>680 ~ 2722</td> <td>453 ~ 4040</td> </tr> <tr> <td>4WD電気慣性範囲 [kg]</td> <td>-1550 ~ +2700</td> <td>-914 ~ +1128</td> <td>-587 ~ +3000</td> </tr> </tbody> </table>	項目	シャンダイナモA	シャンダイナモB	シャンダイナモC	ローラ表面処理	平滑	平滑	平滑	ローラ直径 [mm]	1219	1219	1219	ローラ幅 [mm]	765	635	750	吸収動力 [kW]	230	95	150	4WD基本慣性量 [kg]	1150 + 1150	797 + 797	520 + 520	4WD車両シミュレーション範囲 [kg]	750 ~ 5000	680 ~ 2722	453 ~ 4040	4WD電気慣性範囲 [kg]	-1550 ~ +2700	-914 ~ +1128	-587 ~ +3000		
項目	シャンダイナモA	シャンダイナモB	シャンダイナモC																															
ローラ表面処理	平滑	平滑	平滑																															
ローラ直径 [mm]	1219	1219	1219																															
ローラ幅 [mm]	765	635	750																															
吸収動力 [kW]	230	95	150																															
4WD基本慣性量 [kg]	1150 + 1150	797 + 797	520 + 520																															
4WD車両シミュレーション範囲 [kg]	750 ~ 5000	680 ~ 2722	453 ~ 4040																															
4WD電気慣性範囲 [kg]	-1550 ~ +2700	-914 ~ +1128	-587 ~ +3000																															