

NOMENKLATUR

<u>Simbol</u>	<u>Keterangan</u>	<u>Satuan</u>
a_c	Percepatan Linier	mm
C_{A1}	Koefisien peredam suspensi depan kiri	-
C_{B1}	Koefisien peredam suspensi depan kanan	-
C_{C1}	Koefisien peredam suspensi belakang kanan	-
C_{D1}	Koefisien peredam suspensi belakang kiri	-
C_{A2}	Koefisien peredam roda depan kiri	-
C_{B2}	Koefisien peredam roda depan kanan	-
C_{C2}	Koefisien peredam roda belakang kanan	-
C_{D2}	Koefisien peredam roda belakang kiri	-
C_{af}	Kekakuan <i>cornering</i> roda depan	-
C_{ar}	Kekakuan <i>cornering</i> roda belakang	-
c	Jarak dari <i>center of gravity</i> ke poros belakang	mm
e	Jarak Tegak Lurus dari gaya aktuasi terhadap pivot	mm
F_b	Gaya Pengereman	N
F_{bf}	Gaya Pengereman gandar depan	N
F_{br}	Gaya Pengereman gandar belakang	N
F_f	Gaya lateral pada ban depan	N
F_r	Gaya lateral pada ban belakang	N
F_{xf}	Gaya pengereman sumbu-x pada poros depan	N
F_{xr}	Gaya pengereman sumbu-x pada poros belakang	N
F_{yf}	Gaya pengereman sumbu-y pada poros depan	N
F_{yr}	Gaya pengereman sumbu-y pada poros belakang	N
f_r	Koefisien Hambatan Gelinding	-
f_x	Gaya Longitudinal pada Ban	N
f_y	Gaya Lateral pada Ban	N
f_z	Gaya Normal pada Ban	N
g	Percepatan Gravitasi	m/s^2
h_s	Panjang dari lengan momen <i>roll</i>	mm

I_f	Jarak dari titik pusat massa ke poros depan	mm
I_r	Jarak dari titik pusat massa ke poros belakang	mm
I_w	Momen Inersia Massa dari ban pada titik pusat	m^4
I_{xz}	Momen Inersia terhadap arah x dan z	m^4
I_{xxs}	Momen Inersia Roll	m^4
i_s	Slip dari ban	-
K_{A1}	Koefisien kekakuan suspensi depan kiri	-
K_{B1}	Koefisien kekakuan suspensi depan kanan	-
K_{C1}	Koefisien kekakuan suspensi belakang kanan	-
K_{D1}	Koefisien kekakuan suspensi belakang kiri	-
K_{A2}	Koefisien kekakuan roda depan kiri	-
K_{B2}	Koefisien kekakuan roda depan kanan	-
K_{C2}	Koefisien kekakuan roda belakang kanan	-
K_{D2}	Koefisien kekakuan roda belakang kiri	-
k_{us}	Koefisien <i>Understeer</i>	rad
L	<i>Wheelbase</i> (Jarak antara roda depan dan belakang)	mm
l_1	Jarak antara poros depan dan suspensi	mm
l_2	Jarak antara poros belakang dan suspensi	mm
$2l_3$	<i>Track</i> roda depan	mm
$2l_4$	<i>Track</i> roda belakang	mm
M_x	Momen <i>Overturning</i>	N-m
M_y	Momen Hambatan Gelinding	N-m
M_z	Momen Kesejajaran	N-m
m	Massa Total	Kg
m_A	Massa roda depan kanan	Kg
m_B	Massa roda depan kiri	Kg
m_C	Massa roda belakang kiri	Kg
m_D	Massa roda belakang kanan	Kg
m_s	<i>Sprung Mass</i>	Kg
m	Jarak Tegak Lurus dari gaya normal terhadap pivot	mm
N_A	Gaya normal antara lapisan lining & drum	N-m

n	Jarak Tegak Lurus dari gaya gesek lapisan terhadap pivot	mm
R	Radius Belok	m
r	<i>Yaw Rate</i>	deg/s
r	Radius Ban	mm
T_b	Torsi Pengereman	N-m
U_x	Kelajuan Kendaraan Lateral	m/s
U_y	Kelajuan Kendaraan Longitudinal	m/s
V_{char}	Kecepatan Karakteristik	m/s
$V_{critical}$	Kecepatan Kritis	m/s
W	Beban yang dibawa ban	kg
W_f	Beban Normal gandar depan	N
W_r	Beban Normal gandar belakang	N
w_f	Reaksi dinamis roda depan	N
w_r	Reaksi dinamis roda belakang	N
w	Jarak roda kanan dan kiri (<i>track</i>)	mm
X, Y, Z	Arah Translasi	-
X	Arah Depan	-
Y	Arah Kanan	-
Z	Arah Vertikal (positif ke bawah)	-
Z_A	<i>Vertical displacement</i> roda depan kiri	-
Z_B	<i>Vertical displacement</i> roda depan kanan	-
Z_C	<i>Vertical displacement</i> roda belakang kanan	-
Z_D	<i>Vertical displacement</i> roda belakang kiri	-
Ψ	<i>Heading Angle</i> (sudut antara x dan X pada bidang jalan)	deg
α_f	Sudut slip roda depan	rad
α_r	Sudut slip roda belakang	rad
δ_f	Sudut steer roda depan	deg
μ	Koefisien Gesek Jalan	-
η_b	Efisiensi Pengereman	
θ	Sudut dari kemiringan horizontal	deg
θ	Sudut <i>pitch</i> massa suspensi	deg

ϕ	<i>Roll angle</i> massa suspensi	deg
V	Course Angle (Sudut antara vector kecepatan kendaraan dengan Sumbu-x)	deg
ω	Kecepatan Sudut/Angular	rad/s
$\acute{\omega}$	Percepatan sudut	rad/s ²