



**작동 방식:**  
**볼보 FMX 자동 견인력 제어 시스템**

볼보 트럭의 새로운 자동 견인력 제어 시스템은 필요할 때에만 전/후륜 구동 시스템을 작동하여 연료를 절약하고 주행 안정성을 개선한다. 이 시스템은 미끄럽거나 부드러운 지면 위에서 뒷바퀴가 견인력을 잃을 경우 구동력을 프론트 액슬에 즉시 연결한다.

**1** 바퀴가 미끄러지기 시작하면 바퀴의 속도 센서가 이를 즉시 감지한다.



**2** 트럭이 움직이고 있는 상태에서 독 클러치가 0.5초 안에 전/후륜 구동을 작동시킨다. 결과적으로 트럭은 토크나 속도의 저하 없이 주행을 계속할 수 있게 된다.



**3** 프론트 액슬에 연결된 트럭의 구동력은 운전자가 속도를 늦추기 전까지 유지된다.