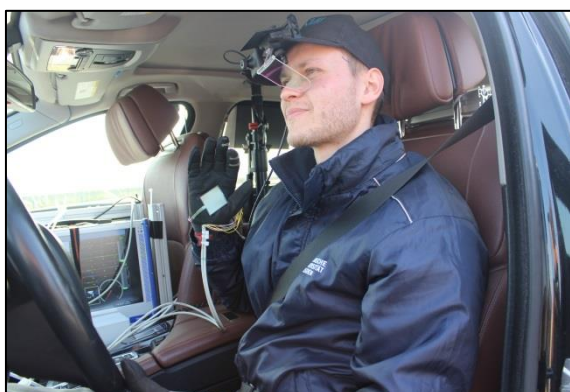


16_Mobile Messtechnik





Hauptanwendungen <ul style="list-style-type: none">• Fahrversuch im open loop und closed loop• Stationäre Kreisfahrt ($v=\text{konst.}$ / $R=\text{konst.}$)• Einfacher und doppelter Fahrspurwechsel (ISO 3888)• Lenkwinkelsprung• Weave Test• Sinussweep• J-Turn• Fishhook• Lenkungspendeln, -ansprechen und -rückstellverhalten	Technische Daten <p>Lenkroboter</p> <ul style="list-style-type: none">• CAN, LAN, RS232, Dig IN/OUT• Max. Stellgeschwindigkeit: 1200°/sec.• Max. Lenkmoment: 60 Nm bei 1200°/sec. <p>ADMA-G</p> <ul style="list-style-type: none">• 3 closed-loop Faserkreisel• Winkelmessbereich Kurs / Wank / Nick: $\pm 180 / 60 / 60^\circ$• 3 Servobeschleunigungsmesser• Messbereich $\pm 5\text{ g}$• Positionsgenauigkeit: 0,01 / 0,2 / 1,2 m (abhängig vom GPS Empfänger)• DGPS <p>DEWE2601</p> <ul style="list-style-type: none">• 64 Kanäle Real-time (Beschleunigungen, Kräfte, Wege, DMS, CAN, ...) <p>CLS Messlenksensor</p> <ul style="list-style-type: none">• Temperaturbereich -20°C bis $+80^\circ\text{C}$• Lenkmoment $\pm 100\text{ Nm}$• Lenkwinkel $\pm 1.475^\circ$• Lenkgeschwindigkeit $\pm 1.000^\circ/\text{s}$
Prüflinge <ul style="list-style-type: none">• Beliebige Fahrzeuge• Prüfstände	Besonderheiten <p>Messzeit DEWE2601 bei Akku-Betrieb: bis zu 6 Stunden</p>
Standort <p>Fahrzeugtechnisches Versuchszentrum Dresden Lehrstuhl Kraftfahrzeugtechnik August-Bebel-Straße 32 01219 Dresden (https://goo.gl/maps/QwMGh6A6cjm)</p>	



Messgrößen

- Kurs-, Wank- und Nick- Winkel / Raten
- Position des Fahrzeugs
- Schwimmwinkel
- Beschleunigungen in x-, y- und z- Richtung
- Geschwindigkeiten in x-, y- und z- Richtung
- Änderung des Radmittelpunktes in vertikaler Richtung
- Vorgabe beliebiger Radlast und Lenkradwinkelverläufe möglich
- Ausrüstung mit Messspurstange möglich
- Lenkmoment
- Lenkrad-Drehwinkel und -Drehgeschwindigkeit

Messgeräte

- Dewetron DEWE2601
- GeneSys ADMA-G
- Vector Bus Interface VN1610
- dSpace Micro Auto Box II
- CAEMAX Messlenkrad CLS X100

Prüfstandskomponenten

- GPS-Antenne Novatel (ADMA-G)
- DGPS-Funkübertragung (ADMA-G)
- Adapter MSI-BR-ACC (DEWE2601)
- Adapter MSI-BR-TH-K (DEWE2601)
- Adapter MSI-BR-V-200 (DEWE2601)
- Adapter MSI-BR-RTD (DEWE2601)
- Kamera DEWE-CAM-GIGE-120 (DEWE2601)

Software für Regelung und Datenerfassung

- DEWESOFT-7-DAS Software
- DEWESOFT-OPT-CAN
- DEWESOFT-OPT-CAN-OUT
- PLUGIN-ADMA
- PLUGIN-POLYGON
- PLUGIN-CAM-GIGE

Referenzprojekte

Diverse Untersuchungen für OEM

Ansprechpartner

Dipl.-Ing. (FH) Axel Gerhard
Fahrndynamik, Fahrkomfort
Email: axel.gerhard@tu-dresden.de
Tel.: +49 (0) 351 / 463 32048
Fax.: +49 (0) 351 / 463 37066