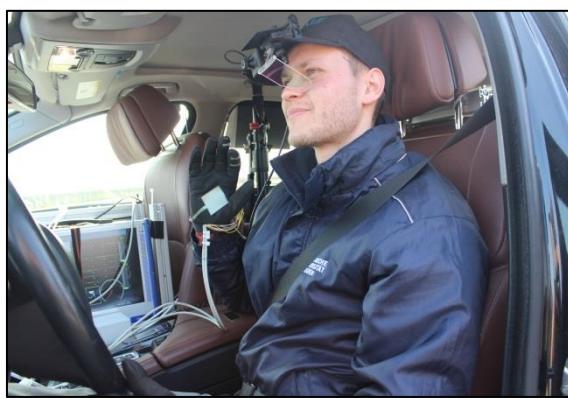


16_Mobile Messtechnik



| | |
|--|---|
| <p>Hauptanwendungen</p> <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 | <p>Technische Daten</p> <p>Lenkroboter</p> <ul style="list-style-type: none"> • CAN, LAN, RS232, Dig IN/OUT • Max. Stellgeschwindigkeit: $1200^\circ/\text{sec.}$ • Max. Lenkmoment: 60 Nm bei $1200^\circ/\text{sec.}$ <p>ADMA-G</p> <ul style="list-style-type: none"> • 3 closed-loop Faserkreisel • Winkelmessbereich Kurs / Wank / Nick: $+- 180 / 60 / 60^\circ$ • 3 Servobeschleunigungsmesser • Messbereich $+- 5 \text{ g}$ • 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 $\pm 1.000^\circ/\text{s}$ |
| <p>Prüflinge</p> <ul style="list-style-type: none"> • Beliebige Fahrzeuge • Prüfstände | <p>Besonderheiten</p> <p>Messzeit DEWE2601 bei Akku-Betrieb: bis zu 6 Stunden</p> |
| <p>Standort</p> <p>Fahrzeugtechnisches Versuchszentrum Dresden Lehrstuhl Kraftfahrzeugtechnik August-Bebel-Straße 32 01219 Dresden (https://goo.gl/maps/QwMGh6A6cjm)</p> | |

| | |
|--|--|
| <p>Messgrößen</p> <ul style="list-style-type: none"> • 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 | <p>Messgeräte</p> <ul style="list-style-type: none"> • Dewetron DEWE2601 • GeneSys ADMA-G • Vector Bus Interface VN1610 • dSpace Micro Auto Box II • CAEMAX Messlenkrad CLS X100 |
| <p>Prüfstandskomponenten</p> <ul style="list-style-type: none"> • 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) | |
| <p>Software für Regelung und Datenerfassung</p> <ul style="list-style-type: none"> • DEWESOFT-7-DAS Software • DEWESOFT-OPT-CAN • DEWESOFT-OPT-CAN-OUT • PLUGIN-ADMA • PLUGIN-POLYGON • PLUGIN-CAM-GIGE | |
| <p>Referenzprojekte</p> <p>Diverse Untersuchungen für OEM</p> | |
| <p>Ansprechpartner</p> <p>Dipl.-Ing. (FH) Axel Gerhard Fahrdynamik, Fahrkomfort Email: axel.gerhard@tu-dresden.de Tel.: +49 (0) 351 / 463 32048 Fax.: +49 (0) 351 / 463 37066</p> | |