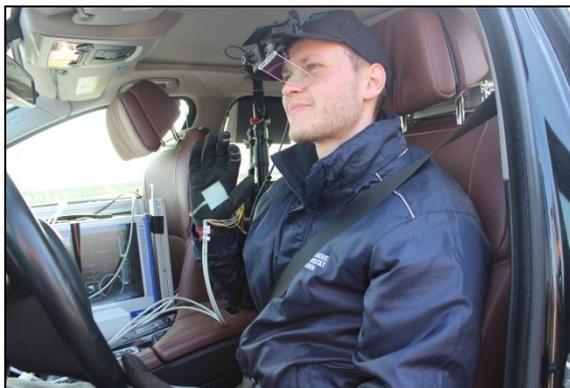




## 17\_Mobile Messtechnik





<p><b>Hauptanwendungen</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Fahrversuch im open-loop und closed-loop</li><li>• Stationäre Kreisfahrt (v=konst. / R=konst.)</li><li>• Einfacher und doppelter Fahrspurwechsel (ISO 3888)</li><li>• Lenkwinkelsprung</li><li>• Weave Test</li><li>• Sinussweep</li><li>• J-Turn</li><li>• Fishhook</li><li>• Lenkungspendeln, -ansprechen und -rückstellverhalten</li></ul>	<p><b>Technische Daten</b></p> <p>Lenkroboter</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• CAN, LAN, RS232, Dig IN/OUT</li><li>• Max. Stellgeschwindigkeit: 1200 °/sec</li><li>• Max. Lenkmoment: 60 Nm @ 1200 °/sec.</li></ul> <p>ADMA-G</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• 3 closed-loop Faserkreisel</li><li>• Winkelmessbereich Kurs / Wank / Nick: +- 180 / 60 / 60 °</li><li>• Winkelmessgenauigkeit stat./dyn.: 0,05° / 0,1°</li><li>• 3 Servobeschleunigungsmesser</li><li>• Messbereich: +- 5 g</li><li>• Positionsgenauigkeit: 0,01 / 0,2 / 1,2 m (abhängig vom GPS Empfänger)</li><li>• DGPS</li></ul> <p>DEWE2601</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• 64 Kanäle Real-time (Beschleunigungen, Kräfte, Wege, DMS, CAN, ...)</li></ul> <p>CLS Messlenksensor</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Temperaturbereich: -20°C bis +80°C</li><li>• Lenkmoment: ±100 Nm</li><li>• Lenkwinkel: ±1.475°</li><li>• Lenkgeschwindigkeit: ±1.000°/s</li></ul> <p>Optionale Messeinrichtungen und Sensoren</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Beschleunigungssensoren (3-achsig)</li><li>• Linearpotentiometer und Seilzüge (Feder- und Dämpferwege)</li><li>• Temperaturfühler (Pt100)</li><li>• Vector VN1610 Bus-Interface (CAN, CAN FD, LIN)</li></ul>
<p><b>Prüflinge</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Beliebige Fahrzeuge</li><li>• Prüfstände</li></ul>	<p><b>Besonderheiten</b></p> <p>Messzeit DEWE2601 bei Akku-Betrieb: bis zu 6 Stunden</p>
<p><b>Standort</b></p> <p>Fahrzeugtechnisches Versuchszentrum Dresden Lehrstuhl Kraftfahrzeugtechnik August-Bebel-Straße 32 01219 Dresden <a href="https://goo.gl/maps/QwMGh6A6cjm">https://goo.gl/maps/QwMGh6A6cjm</a></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
- Temperatur

### 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](mailto:axel.gerhard@tu-dresden.de)  
Tel.: +49 (0) 351 / 647 51944  
Fax.: +49 (0) 351 / 463 37066