## Inhaltsverzeichnis

Abkür	zunger	ı	XV	II'
Symbo	ole		xx	ΙX
1	Einleit	tung		1
2	Borde	lektrik .		3
	2.1	Bordnet	z	3
		2.1.1	Leitungen und Kabelbäume	4
		2.1.2	Verdrahtungspläne	6
		2.1.3	Steckverbinder	7
		2.1.4	Sicherungen	9
	2.2	Energies	speicher	10
		2.2.1	Bleiakkumulatoren	11
		2.2.2	Nickel-Cadmium-Akkumulatoren	13
		2.2.3	Nickel-Metallhydrid-Akkumulatoren	13
		2.2.4	Li-Ionen-Akkumulatoren	14
		2.2.5	Natrium-Schwefel-Akkumulatoren	15
		2.2.6	Kondensatoren als Energiespeicher	15
		2.2.7	Brennstoffzellen	17
		2.2.8	Weitere Energiespeicher	19
	2.3	Mehrspa	annungs-Bordnetz	20
	2.4	Energier	management	21
3	Hybrid	dantrieb	e und elektrische Antriebe	25
	3.1	Elektriso	che Maschinen	25
		3.1.1	Gleichstrommaschinen	27
		3.1.2	Synchronmaschinen	28
		3.1.3	Asynchronmaschinen	29
		3.1.4	Umrichter	31
	3.2	Lichtma	schine	32
	3.3	Starter .		36



ΧI

XII Inhaltsverzeichnis

	3.4	Starter-Generatoren	7
	3.5	Hybridfahrzeuge	8
		3.5.1 Serienhybride	9
			0
		·	1
	3.6		2
		<u> </u>	4
			5
		_ <del></del>	17
4	Reis	iel Elektronische Dieselsteuerung (EDC)	9
•	4.1		60
	4.2	8	51
	7.2		51
			55
		0 1 0	57
		<i>b</i> 1 <i>b</i>	,, 58
		0 1 7	59
		<i>o</i> ,	55
	4.3	8 8 .	57
	4.4		57 58
	4.4	7	59
		8	74
	4.5	<b>3</b>	77
	4.3		, , 78
			, a 30
			34 34
			34 85
		- A	55 86
	4.0		
	4.6	Thermomanagement	86
5		<b>G</b>	89
	5.1		89
	5.2		91
	5.3		94
		•	95
		5.3.2 Sicherungsschicht des CAN	
		5.3.3 Beispiele für aufgesetzte Protokollschichten	
		5.3.4 CAN-Bus mit flexibler Datenrate	19
	5.4	Weitere Bussysteme	19
		5.4.1 LIN	
		5.4.2 Zeitgesteuerte Russe (Byteflight TTCAN TTP FlexRay) 17	22

Inhaltsverzeichnis XIII

		5.4.3	Busse für Rückhaltesysteme 126
		5.4.4	Einfache Sensorbusse
		5.4.5	Busse für Multimedia-Anwendungen 128
		5.4.6	Ethernet
		5.4.7	Drahtlose Netze
	5.5	Praktis	ches Vorgehen
6	Hard	lware	
	6.1	Steuerg	geräteschaltungen
		6.1.1	Rechnerkern
		6.1.2	Sensorik
		6.1.3	Auswertung von Sensorsignalen
		6.1.4	Ansteuerung der Aktoren
		6.1.5	Spannungswandler
	6.2	Elektro	omagnetische Verträglichkeit
		6.2.1	Störquellen und Störsenken
		6.2.2	Kopplungsmechanismen 176
		6.2.3	EMV-Normen und Gesetzgebung
		6.2.4	Maßnahmen zur Sicherstellung der EMV 189
		6.2.5	Simulation in der EMV
		6.2.6	EMV-Mess- und Prüftechnik 195
	6.3	Mecha	nische Anforderungen
	6.4		ische Anforderungen
	6.5		sche Anforderungen und Dichtigkeit
	6.6		derungen an den Umweltschutz
	6.7		sche Anforderungen
	6.8		u- und Verbindungstechnik
7	Soft	ware	
	7.1		ektur der Steuergeräte-Software
	7.2		it-Betriebssysteme 216
		7.2.1	Aufgaben eines Echtzeit-Betriebssystems 216
		7.2.2	OSEK/VDX
		7.2.3	AUTOSAR
	7.3	Steuer-	- und regelungstechnische Funktionen der Software 225
		7.3.1	Steuerungen
		7.3.2	PI- und PID-Regler
		7.3.3	Modellbasierte Regler
	7.4		osefunktionen der Software
		7.4.1	Erkennung und Behandlung von Fehlern
		7.4.2	Entprellung und Heilung von Fehlern
		7.4.3	Fehlerspeicher-Management
			r

XIV Inhaltsverzeichnis

		7.4.4	Kommunikation zwischen Steuergerät und Tester	244
		7.4.5	On-Board-Diagnose (OBD)	249
		7.4.6	Programmierung über die Diagnose-Schnittstelle	253
		7.4.7	ODX	254
	•	7.4.8	OTX	254
	<b>7.5</b>	Entwic	klung der Anwendungs-Software	255
		7.5.1	Programmierung	
		7.5.2	Bypass	
		7.5.3	Datensatz und Applikation	259
		7.5.4	Softwaretests	265
		7.5.5	Flash-Programmierung	274
8	. Proje	ekte, Pro	zesse und Produkte	279
	8.1	Beson	derheiten der Kfz-Branche	279
	8.2	Stufen	der Elektronik-Entwicklung	281
	8.3	Projek	te und Prozesse	284
	8.4	Projek	te in der Praxis	286
	8.5	Projek	tphasen	287
		8.5.1	Akquisitionsphase	287
		8.5.2	Planungsphase	290
		8.5.3	Entwicklungsphase	308
	8.6	Produc	ct Lifecycle Management	313
	8.7	Archit	ekturbasierte Entwicklung	314
	8.8	Serien	betreuung	315
		8.8.1	Serienbetreuung durch die Entwicklung	315
		8.8.2	Produktion	315
		8.8.3	Service	318
	8.9	Qualit	ät	319
		8.9.1	Qualitätsmanagement	320
		8.9.2	Qualitätsstandards	326
9	Sich	erheit un	nd Zuverlässigkeit	331
	9.1	Die No	orm ISO 26262	332
	9.2	Ausfäl	lle elektronischer Systeme	334
		9.2.1	Alterung und Ausfall elektronischer Bauelemente	336
	9.3	Ausfäl	lle von Software	342
	9.4	Metho	den zur Analyse von Sicherheit und Zuverlässigkeit	343
		9.4.1	FMEA	
		9.4.2	Fehlerbaumanalyse	346
		9.4.3	Ereignisfolgenanalyse	348
	9.5	Verbe	sserungsmaßnahmen	348
		9.5.1	Qualifizierung von Bauelementen	348

Inhaltsverzeichnis XV

		9.5.2	Überwachung und Diagnose	350
		9.5.3	Komplexität und Redundanz	
				255
10		_	1	
	10.1		onsentwicklung am Beispiel Klimaregelung	
		10.1.1	Prinzip der Klimaregelung	
		10.1.2	Struktur der Klimaregelung (Beispiel)	
	10.0	10.1.3	Funktionsentwicklung im Klimasteuergerät (Beispiel)	
	10.2	•	e im Antriebsstrang	
		10.2.1	Motorsteuergeräte (Otto)	
		10.2.2	Steuergeräte für variable Nockenwellen	
		10.2.3	Geregelte Kraftstoffpumpen	
		10.2.4	Getriebesteuergeräte	
		10.2.5	Kupplungssteuergeräte	
		10.2.6	Elektronische Differenzialsperre	
	10.3	•	e für die Fahrdynamik und die aktive Sicherheit	
		10.3.1	Längsdynamik und Bremsen	
		10.3.2	Querdynamik, Lenkung und ESP	
		10.3.3	Vertikaldynamik	
		10.3.4	Reifenüberwachung	
	10.4	Systeme	e für die passive Sicherheit	
		10.4.1	Pre-Crash-Systeme	386
		10.4.2	Gurtstraffer	386
		10.4.3	Airbag	387
		10.4.4	Fußgängerschutz	389
		10.4.5	Heckaufprall	390
	10.5	Fahrera	assistenz- und Informationssysteme	390
		10.5.1	Spurhalte- und Spurwechselassistenten	390
		10.5.2	Einparkhilfen	391
		10.5.3	Navigationssysteme	392
		10.5.4	Telematik	395
		10.5.5	Scheibenreinigungssysteme	398
		10.5.6	Beleuchtung	399
		10.5.7	Nachtsichtsysteme	401
		10.5.8	Abblendspiegel	402
		10.5.9	Müdigkeitsassistent	
	10.6	Mensch	h-Maschine-Schnittstelle	403
	10.7	Komfo	rtsysteme	407
		10.7.1	Sitzsysteme	408
		10.7.2	Fensterheber und Schiebedach	408
		10.7.3	Individualisierung	
		10.7.4	Innenbeleuchtung	409

	10.8	Unterhaltungselektronik
	10.9	Fahrzeugakustik
	10.10	Diebstahlschutz 412
		10.10.1 Zugang zum Fahrzeug 412
		10.10.2 Wegfahrsperre 412
		10.10.3 Alarmanlagen
11	Selbst	bau und Tuning
12	Zuku	nftstechnologien im Fahrzeug
	12.1	Adaptronik
		12.1.1 Beispiel Motorlagerung 422
		12.1.2 Beispiel Strukturversteifung mit Memory-Metallen 425
	12.2	Nanotechnologie
	12.3	Photonik
	12.4	Weitere Zukunftsentwicklungen 420
Norr	nen	
Liter	atur	
Sach	verzeicl	nnis