

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Anmerkungen zur Reibungsphysik</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Coulombsche Reibung in der Mehrkörpersimulation</b>	<b>6</b>
3.1	Einführung	6
3.2	Systeme mit einem Reiber	8
	Beispiel: Viertelfahrzeugmodell	8
3.3	Systeme mit mehreren Reibern	16
	Beispiel: Sperr- und Torsendifferentiale	20
3.4	Mehrdimensionale Reibung	30
	Beispiel: Pendel an reibungsbehaftetem Kugelgelenk.	32
3.5	Systeme mit redundanten Reibern.	37
	Beispiel: Walze in einer Stufe	44
<b>4</b>	<b>Reibung in McPherson-Vorderachsen</b>	<b>48</b>
4.1	Einführung	48
4.2	Modellbeschreibung und -validierung	50
4.3	Identifikation der Reibungsparameter	60
4.3.1	Anmerkungen zur Identifikation	60
4.3.2	Identifikation der Reibungsparameter des Dämpfers	61
4.3.3	Identifikation der Reibungsparameter einer McPherson-Vorderachse	64
4.4	Sensitivitätsanalyse.	69
4.5	Verringerung der Reibungseinflüsse	70
<b>5</b>	<b>Zusammenfassung</b>	<b>72</b>
	<b>Literatur</b>	<b>73</b>