

## Inhalt

1 Einleitung .....	1
1.1 Motivation und Ziel der Arbeit .....	1
1.2 Stand der Forschung .....	3
1.3 Gliederung der Arbeit .....	5
1.4 Nomenklatur .....	6
2 Modellbildung mechatronischer Systeme: Das Konzept .....	7
2.1 Repräsentationsformen .....	8
2.1.1 Physikalische Repräsentation .....	9
2.1.2 Regelungstechnische Repräsentation .....	11
2.1.3 Meßtechnische Repräsentation .....	13
2.2 Strukturkriterien für komplexe Systeme .....	14
2.3 Die Modellbeschreibungssprache DSL .....	17
2.3.1 Allgemeines zu DSL .....	17
2.3.2 Beschreibung von Basissystemen .....	19
2.3.3 Beschreibung von gekoppelten Systemen .....	26
2.4 Zusammenfassung .....	30
3 Grundlagen der Modellbildung von Fahrzeugen .....	31
3.1 Anforderungen an ein Fahrzeugmodell .....	31
3.1.1 Rechnergestützte Analyse der Fahrdynamik .....	31
3.1.2 Komponenten eines Fahrzeugmodells .....	33
3.2 Der Modellierungsansatz für Mehrkörpersysteme .....	38
3.2.1 Beschreibung in Deskriptorform .....	40
3.2.2 Beschreibung in Minimalform .....	44
3.2.3 Beschreibung auf der Basis von Kraftkopplungen .....	47
3.3 Zusammenfassung und Resümee .....	49
4 Die Modellbibliothek Fahrzeugtechnik .....	51
4.1 Grundelemente der Fahrzeugtechnik .....	51
4.1.1 Massebehaftete Körper .....	52
4.1.2 Koppelemente .....	54
4.1.3 Kinematische Elemente .....	56
4.2 Aufbau und Struktur von Aggregaten .....	57
4.2.1 McPherson-Radaufhängung .....	57
4.2.2 Verbundlenker-Hinterachse .....	60
4.2.3 Gesamtfahrzeug VW-Golf .....	62
4.3 Struktur der Modellbibliothek .....	64
4.4 Zusammenfassung .....	66
5 Simulationsexperimente .....	67
5.1 Simulationsumgebung .....	67
5.1.1 Simulator Simex .....	67
5.1.2 Simulation auf einem Mehrprozessor-Netzwerk .....	68
5.2 Simulation der Fahrdynamik des Golf II .....	69
5.2.1 Anmerkungen zur Numerik .....	70
5.2.2 Beispielhafte Simulationsergebnisse .....	76
5.3 Zusammenfassung .....	83
6 Zusammenfassung und Ausblick .....	84

Anhang A: Mathematische Modelle .....	86
A 1 Beschreibung massebehafteter Starrkörper .....	86
A 1.1 Starrkörper .....	86
A 1.2 Beschreibung eines Koppelpunktes .....	91
A 1.3 Radkörper mit kinematischem Drehlager .....	93
A 2 Beschreibung der Koppellemente .....	95
A 2.1 Feder-/Dämpferbeine .....	95
A 2.2 Elastische Gelenke .....	98
A 3 Kinematische Elemente .....	102
A 3.1 Sensor .....	102
A 3.2 Virtueller Koppelpunkt .....	103
A 3.3 Masselose Lenkerelemente .....	105
Anhang B: DSL-Syntax des VW-Golf-Gesamtsystems .....	106
Literaturverzeichnis .....	115