

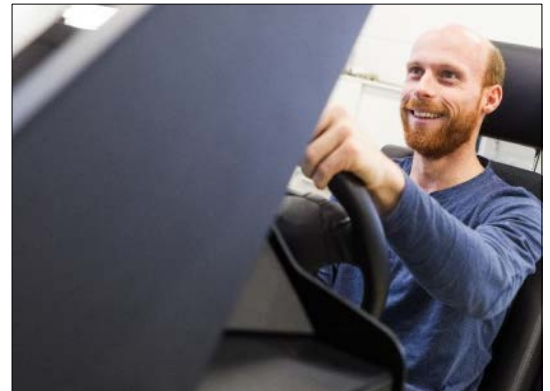


Fahrsimulator

Simulator-Plattform

Plattform für die Untersuchung von Nutzerakzeptanz verschiedener Assistenzsysteme und Mensch-Technik-Interaktion (MTI oder HMI).

- Realisierung der Fahrdynamik mit beliebigen Software-Tools (IPG CarMaker / PreScan)
- CAN-Kommunikation ermöglicht Beeinflussung von Eigenschaften des Lenkrades in Form von Steifigkeit, Dämpfung und Reibung
- Kommunikation-Hardware (dSpace / National Instruments): Echtzeitübertragung von Momenten und Winkel an die Simulationsumgebung - rückgekoppelt aktive Verstellung des Lenkrades



Hexapod

- Erweiterung um einen Hexapod zu einem dynamischen Fahrsimulator ab 2018
- Eröffnung neuer Untersuchungsgebiete: Höhere Geschwindigkeiten, Schwimmwinkel und ein besseres haptisches Gefühl für die dynamischen Vorgänge im virtuellen Fahrzeug

