



Roboter-Betätigungssysteme

Pedalbetätigungseinrichtung

- Reproduzierbare Pedalbetätigungen mit hoher Dynamik und Präzision
- Statische und dynamische Vermessung der Pedaleigenschaften sowie der zugehörigen Fahrzeugreaktionen

- Prinzip:** servohydraulisch
- Grenzen:** $F = 0 \dots 1500 \text{ N}$
 $v = 0 \dots 1000 \text{ mm/s}$
- Modi:** Kraftregelung, Wegeregung, rampenförmige Betätigungen, oszillierende Betätigungen, Messungen im stehenden und fahrenden Fahrzeug
- Datenerfassung:** Pedalkraft, Pedalweg, Bremsdruck, BKV-Unterdruck, Fahrzeuggeschwindigkeit, Fahrzeugverzögerung



Stähle Autopilot SAP2000

Fahrroboter für computergesteuertes Fahren von Fahrzeugen auf dem Rollenprüfstand.

- Vorteile:** Kein Fahrer notwendig
Höchste Genauigkeit und Wiederholbarkeit
An Steuerung des Rollenprüfstandes koppelbar
- Grenzen:** Kraft Gasachse: 100 N
Kraft Bremsachse: 350 N
Kraft Kupplungsachse: 250 N
Kraft Schaltachse: 250 N
- Fahrgenauigkeit:** $\pm 1 \text{ km/h}$

