

Entwicklung einer elektro- hydraulischen Allradlen- kung für Starrdeichselan- hänger (steer-by-wire)



MSS	Strassen- fahrt in Spur Laufe	Hunde- gang in Spur Laufe	Hand- lenkung in Spur Laufe						
Strassen- fahrt in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hunde- gang in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○
Hand- lenkung in Spur Laufe	○	○	○	○	○	○	○	○	○



- Ziel:**
- Optimierung der Fahr- und Rangiereigenschaften sowie verbesserte Bodenschonung
 - Entwicklung eines schlepperunabhängigen Systems
 - Variantenunabhängige Straßenzulassung

- Umsetzung:**
- Konzipierung eines mechanisch entkoppelten Deichsel-
sensors mit normgerechter Schlepperanbindung
 - Funktionsentwicklung mit einem Rapid Control
Prototyping System

- Ergebnis:**
- Konzipierung eines mechanisch entkoppelten Deichsel-
sensors mit normgerechter Schlepperanbindung
 - Funktionsentwicklung mit einem Rapid Control
Prototyping System
 - Sicherheitstechnische Serienentwicklung nach DIN/ISO
25119
 - wählbare Fahrstrategien für verschiedene Einsatz-
bedingungen (z.B. Hundegang, in-Spur-Fahrt etc.)
 - Patentierter Deichselsensor
 - Straßenzulassung der elektrohydraulischen Zwangslenk-
anlage für Starrdeichselanhänger (MSS) gemäß ECE-R 79

Projekt der Science to Business GmbH
der Fachhochschule Osnabrück

Kooperationspartner:
Kotte Landtechnik GmbH & Co. KG

Projektbearbeitung:
Dipl.-Ing (FH) Markus Bröcker
Dipl.-Ing. (FH) Michael Kreyenhagen
Christoph Dillmann B.Sc.

Kotte
Landtechnik

