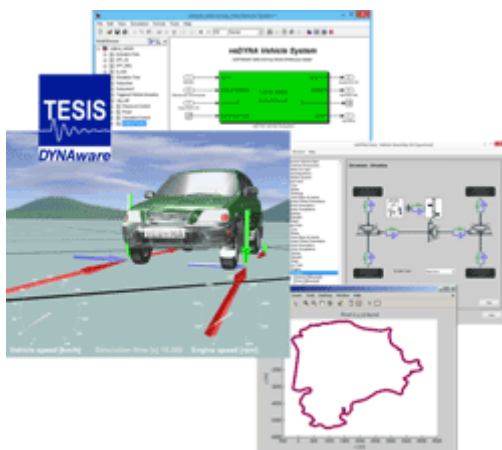


Guten Tag,

in diesem Newsletter informieren wir Sie über folgende aktuelle Themen:

- **Magna Powertrain:** Funktionsentwicklung von Traktionsregelsystemen >>
- **Iveco:** Simulation von mehrachsigen LKW für vielfältige ESP-Tests/Fahrwerksregelung >>
- **Dr. Chucholowski:** "Real Driving Emissions" und die Überprüfung im virtuellen Fahrversuch >>
- **DYNAware R3.3.8:** Modellneuheiten für Reifen, Dieselmotoren und Abgasnachbehandlung >>
- **Vortrag:** Modellierung von Reifenkräften und -momenten in TMeasy 5 >>
- **HiL-Systeme:** Viele unterstützte Plattformen >>
- **Schulungskatalog** für 2016 >>

News 1/2016

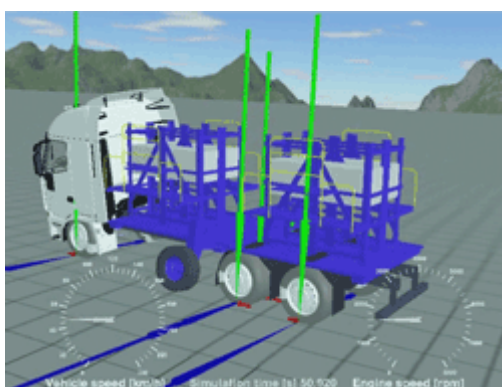


Magna Powertrain: Funktionsentwicklung von Traktionsregelsystemen

Magna Powertrain stellte auf der Virtual Powertrain Creation 2015 ihre Methodik für frontloadingunterstützte Funktionsentwicklung von Traktions- und Fahrdynamikregelsystemen vor. Dabei wird insbesondere auf das Miteinander der Gesamtfahrzeugsimulation mit veDYNA und dem Fahrversuch eingegangen.

Bei Magna Powertrain reicht das umfangreiche Einsatzspektrum für Simulation von der Konzeptbewertung über die Vorapplikation bis zur Begleitung von Fahrttests.

[Mehr erfahren >>](#)



Iveco: Simulation von mehrachsigen LKW für vielfältige ESP-Tests

Bei Iveco wird schon seit einigen Jahren die LKW-Fahrstabilität nicht nur auf dem Testgelände, sondern auch zusätzlich durch Simulation überprüft. Um die Testvielfalt für die Fahrdynamikregelung (ESP) weiter zu vergrößern, wurden detaillierte Simulationsmodelle für mehrachsige LKW im Simulationsframework DYNA4 Commercial Vehicles aufgebaut. Damit können nicht nur automatisierte Testkataloge abgefahren werden, sondern es bildet die Voraussetzung für simulationsbasierte Homologation nach ECE R13.

[Mehr erfahren >>](#)



Dr. Chucholowski: "Real Driving Emissions" und die Überprüfung im virtuellen Fahrversuch

Aktuell wird sehr viel Aufwand darauf verwendet, im realen Fahrversuch die Abgaszusammensetzung ("Real Driving Emissions") und den Verbrauch zu messen und herauszufinden, warum diese vom Prüfstandsversuch abweichen. Mit relativ wenig Aufwand ist es aber auch möglich, die „conformity“ eines realen Steuergerätes im virtuellen Fahrversuch zu überprüfen. Voraussetzung dafür sind ein HiL-Prüfstand und geeignete Simulationsmodelle.

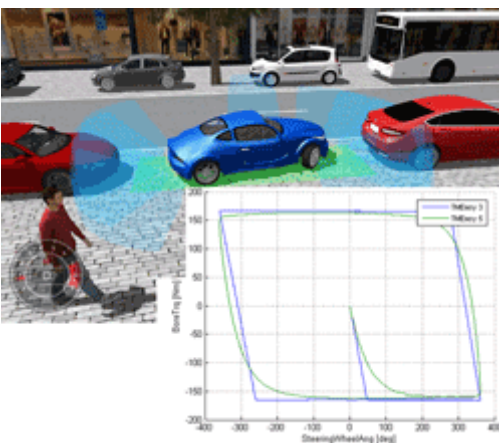
[Lesen Sie den gesamten Kommentar >>](#)



DYNAware R3.3.8: Modellneuheiten für Reifen, Dieselmotoren und Abgasnachbehandlung

- Verbesserte Diesel-Simulationsmodelle in enDYNA Thermo
- Erweiterung der Abgasstrang-Modellbibliothek, incl. EGR, LNT, SCR Technologien
- Neue Reifenmodelle TMeasy 5 und FTire in veDYNA
- Kompatibilitäts-Updates, z. B. für Matlab R2015a und diverse HiL-Plattformen

[Mehr >>](#)



Vortrag: Modellierung von Reifenkräften und -momenten in TMeasy 5

Das Reifenmodell TMeasy hat sich seit vielen Jahren offline und in Prüfstandsanwendungen bewährt. Neu in TMeasy 5 ist die genauere Betrachtung der effektiven Kontaktfläche. Im Fokus stehen plausible Verläufe mit Hysterese für die Kräfte und Momente im Stand oder bei langsamen Parkiervorgängen. Unser **Vortrag am 15.3.2016 auf dem 16. Stuttgarter Symposium** stellt den Modellierungsansatz vor und diskutiert das Modellverhalten. Die Ergebnisse werden denen von anderen Modellen gegenübergestellt und mit Messungen verglichen.

[Mehr >>](#)



HiL-Systeme: Viele unterstützte Plattformen

Die TESIS DYNAware Echtzeit-Simulationssoftware DYNA4, veDYNA und enDYNA bietet Ihnen viel Unabhängigkeit und Flexibilität bei der Auswahl Ihrer HiL-Plattform. Dabei umfasst die Palette in den neuesten Versionen auch Vector CANoe und Simulink Real-Time.

[Kompatibilität im Überblick >>](#)



Schulungskatalog für 2016

Unser Schulungsangebot beinhaltet veDYNA/enDYNA und DYNA4-Termine im monatlichen Wechsel. Natürlich können Sie auch eine maßgeschneiderte Schulung bei Ihnen vor Ort buchen!

- **DYNA4** Framework:
ab 19.01.2016 in München
- **veDYNA** oder **enDYNA** Grundlagen:
ab 23.02.2016 in München.

[Mehr >>](#)

Weitere Informationen und Kontakt

- Die TESIS DYNAware: Wer wir sind – [Mehr >>](#)
- DYNA4: Modulares Simulations-Framework für effiziente Arbeit mit Simulationsmodellen – [Mehr >>](#)
- DYNA4 Driver Assistance: Verkehrsumgebung, 3D-Straße und Animation – [Mehr >>](#)
- DYNA4 Car Professional: Präzises Fahrzeugmodell, 3D-Straße und Fahrmanöver – [Mehr >>](#)
- DYNA4 Engine Professional: Thermodynamische Motormodelle für Benzin- und Dieselmotoren – [Mehr >>](#)
- DYNA4 Advanced Powertrain: Antriebsstrangsimulation von Hybrid-, Elektro- und konventionellen Fahrzeugen – [Mehr >>](#)
- DYNA4 Commercial Vehicles: Nutzfahrzeug-Simulation in Echtzeit – [Mehr >>](#)
- Services auch für spezielle Simulationsaufgaben – [Mehr >>](#)

Kontaktieren Sie uns!

Schreiben Sie an tesis.dynaware@tesis.de oder rufen Sie uns einfach an:
Ihre Ansprechpartnerin: Frau Susanne Beckert, Telefon: +49 (0) 89 7473 777 444.

Impressum

TESIS DYNAware Technische Simulation Dynamischer Systeme GmbH

Baierbrunner Str. 15
81379 München
Deutschland

www.tesis-dynaware.com

Telefon +49 89 747377-0
Telefax +49 89 747377-99
Sitz: München, Amtsgericht München HRB 115649
Geschäftsführung: Dr.-Ing. Cornelius Chucholowski, Maximilian Chucholowski

Diesen Newsletter erhalten Sie, weil Sie mit uns in geschäftlichem Kontakt stehen. Wir würden Sie gerne weiterhin über unsere Neuigkeiten informieren. Sollte der Newsletter Ihnen nicht mehr gefallen, können Sie ihn natürlich jederzeit mit einem Mausklick [abbestellen](#) oder Sie schicken uns eine E-Mail mit dem Betreff Unsubscribe an tesis.dynaware@tesis.de

Copyright © 2016 TESIS DYNAware Technische Simulation Dynamischer Systeme GmbH.
Alle Marken, Warenzeichen und registrierten Warenzeichen sind Eigentum der jeweiligen Inhaber.