

Tárgytematika / Course Description

Belsőégésű motorok villamos rendszerei és vezérlői

AJNB_BMTM006**Tárgyfelelős neve /****Teacher's name:** dr. Hanula Barna**Félév / Semester:** 2020/21/1**Beszámolási forma /****Assesment:** Vizsga**Tárgy heti óraszám /****Teaching hours(week):** 2/0/0**Tárgy féléves óraszám /****Teaching hours(sem.):** 0/0/0

OKTATÁS CÉLJA / AIM OF THE COURSE

A tantárgy célja, hogy megismertesse a hallgatókkal a motorvezérlők rendszer- és hardverarchitektúráját, és a velük szemben támasztott követelményeket. Ismertesse a gépjárművekben leggyakrabban alkalmazott buszhálózatokat (CAN, LIN, FlexRay, MOST), ezek előnyeit és hátrányait, bemutassa a modern Otto- és Diesel motoros járművekben alkalmazott szenzorokat és aktuátorokat. További célja, hogy megismertesse az applikálás fogalmát, az applikáló eszközöket és a szükséges szoftvereket. A tárgy betekintést nyújt funkciófejlesztésbe, a Desing of Experiment világába, valamint a hajtáslánc elemeinek tesztelésébe MiL/SiL/HiL környezetekben.

TANTÁRGY TARTALMA / DESCRIPTION

1. hét: Bevezetés, félév menetének ismertetése:

- Követelmények
- Félév időterve

2. hét: Szabályozástechnika alapjai:

- A szabályozástechnika rövid összefoglalása
- Szabályozástechnika a járművek esetében

3. hét: Motorvezérlők rendszerarchitektúrája:

- A rendszerarchitektúra fogalmának ismertetése
- Modellek ismertetése
- A támasztott követelmények ismertetése
- Logikai és valós architektúra elkülönítése
- Motorvezérlők rendszerarchitektúrája

4. hét: Buszhálózatok (CAN, LIN, FlexRay, MOST):

- Buszhálózatok bemutatása példákon keresztül

- Felhasználási területeik ismertetése

5. hét: Motorvezérlők hardverarchitektúrája:

- A motorvezérlőkkel szemben támasztott követelmények ismertetése
- Felépítés
- Jelfeldolgozás
- Aktuátorok vezérlése
- Mikrokontrollerek architektúrája
- A fejlesztési korlátok és a járműben való üzemelés bemutatása

6. hét: Szenzorok a járművekben:

- Alkalmazásuk, fejlesztésük motivációja (Alkatrészek megóvása, üzemi tartományok kiterjesztése, emissziós értékek betartása, Előírások betartása „OBD“)
- Követelmények (Hőmérséklet, rezonancia, nyomás, pulzáció, ...)
- Szenzorok bemutatása valós példákon keresztül

7. hét: Aktuátorok a járművekben:

- Alkalmazásuk, fejlesztésük motivációja (Alkatrészek megóvása, üzemi tartományok kiterjesztése, emissziós értékek betartása, Előírások betartása „OBD“)
- Követelmények (Hőmérséklet, rezonancia, nyomás, pulzáció, ...)
- Aktuátorok bemutatása valós példákon keresztül

8. hét: Funkciófejlesztés:

- Egy funkció fejlesztése az ötlettől a kész funkcióig

9. hét: Applikálás:

- Az applikálás jelentése
- Az applikálás menetének bemutatása

10. hét: Applikáló eszközök:

- INCA-MDA mint megjelenítőeszköz

11. hét: Applikáláshoz szükséges szoftverek:

- Matlab-Simulink bemutatása, a koncepció és funkciófejlesztés eszközeként
- ASCET bemutatása a Matlab-Simulink versenytársaként

12. hét: Design of Experiment (DoE):

- A DoE jelentése
- DoE menete
- Alkalmazott modellek

13. hét: Rendszertesztek (MiL/SiL/HiL):

- Modellalapú funkciófejlesztés
- MiL/SiL/HiL tesztek
- A járművek kalibrálása és tesztelése

14. hét: Ismétlés, félév zárása

SZÁMONKÉRÉSI ÉS ÉRTÉKELÉSI RENDSZERE / ASSESMENT'S METHOD

A hallgatók a félév során kiadott feladat és a vizsga eredménye alapján kapnak jegyet. A kiadott feladat és a vizsga esetében is legalább elégséges eredményét kell elérni a tantárgy sikeres teljesítéséhez.

Az év végi jegy a következőképp alakul:

90 – 100 % = 5

75 – 89 % = 4

60 – 74 % = 3

50 – 59 % = 2

< 50 % = 1

KÖTELEZŐ IRODALOM / OBLIGATORY MATERIAL

Előadáson elhangzott tananyag.
