

## Tárgytematika / Course Description

### Motorelektronika

AJNM\_BMTM011

**Tárgyfelelős neve /**

**Teacher's name:** dr. Knaup Jan Christopher

**Félév / Semester:** 2019/20/1

**Beszámolási forma /**

**Assesment:** Vizsga

**Tárgy heti óraszám /**

**Teaching hours(week):** 2/0/2

**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 / ASSESSMENT'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.

---