

Analyse der Komponenten eines bestehenden Fahrzeugprototypen auf die Realisierbarkeit für eine Serienentwicklung

Praxisbericht

Studiengang Elektrotechnik

Studienrichtung Fahrzeugelektronik

Duale Hochschule Baden-Württemberg Ravensburg, Campus Friedrichshafen

von

Alexander Köhn

Abgabedatum: 1. September 2022

Bearbeitungszeitraum: 04.04.2022 - 31.08.2022

Matrikelnummer: 216 5691 Kurs: TFE20-2

Ausbildungsfirma: Mercedes Benz AG
Betreuer der Ausbildungsfirma: M.Sc. Christian Bootz

Gutachter der Dualen Hochschule: Prof. Dr.-Ing. Thomas Kibler

Sperrvermerk

gemäß Ziffer 1.1.13 der Anlage 1 zu §§ 3, 4 und 5 der Studien- und Prüfungsordnung für die Bachelorstudiengänge im Studienbereich Technik der Dualen Hochschule Baden-Württemberg vom 29.09.2017 in der Fassung vom 25.07.2018:

Der Inhalt dieser Arbeit darf weder als Ganzes noch in Auszügen Personen außerhalb des Prüfungsprozesses und des Evaluationsverfahrens zugänglich gemacht werden, sofern keine anders lautende Genehmigung vom Dualen Partner vorliegt.

Stuttgart, den 1. September 2022

ALEXANDER KÖHN

Erklärung

gemäß Ziffer 1.1.13 der Anlage 1 zu §§ 3, 4 und 5 der Studien- und Prüfungsordnung für die Bachelorstudiengänge im Studienbereich Technik der Dualen Hochschule Baden-Württemberg vom 29.09.2017 in der Fassung vom 25.07.2018.

Ich versichere hiermit, dass ich meine Projektarbeit mit dem Thema:

Analyse der Komponenten eines bestehenden Fahrzeugprototypen auf die Realisierbarkeit für eine Serienentwicklung -

selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Stuttgart, den 1. September 2022

ALEXANDER KÖHN

Kurzfassung

Inhaltsverzeichnis

1	Einl	eitung		1
2	Grui	ndlager	1	2
	2.1	Mensc	hliche Wahrnehmung	2
		2.1.1	Visuelle Wahrnehmung	3
		2.1.2	Haptische Wahrnehmung	4
		2.1.3	Akustische Wahrnehmung	5
		2.1.4	Olfaktorische Wahrnehmung	5
	2.2	Techno	ologien	5
		2.2.1	Lumineszenzdiode (LED)	5
		2.2.2	LED Matrix	5
		2.2.3	Bildschirmtechnologien	5
		2.2.4	Videoprojektoren	5
		2.2.5	Elektronisches Papier (E-Papier)	6
		2.2.6		6
	2.3	Fahrze	eugtechnik	6
		2.3.1		6
		2.3.2		6
		2.3.3	Elektrik/Elektronik Architektur (E/E Architektur)	6
		2.3.4	Rechtliche Rahmenbedingungen	7
		2.3.5	Sicherheitsanforderungen	7
3	Fah	rzeugpi	rototyp	8
	3.1	Vision		8
	3.2	Gesam	ntkonzept	8

In halts verzeichn is

	3.3	Beschr	reibung	9
	3.4	Kompo	onenten	10
		3.4.1	E-Papier in der Frontschürze	11
		3.4.2	LED-Streifen in der Frontschürze	11
		3.4.3	E-Papier Embleme über den vorderen Radkästen	11
		3.4.4	LED-Streifen in den Radkästen	11
		3.4.5	Videoprojektoren in den Außenspiegeln	12
		3.4.6	Bildschirme in den hinteren Seitenfenstern	12
		3.4.7	LED-Streifen in der Heckleuchte	12
		3.4.8	E-Papier in der Heckleuchte	12
		3.4.9	LED-Streifen im Interieur	13
		3.4.10	Matrix LED Türtafeln	13
		3.4.11	Bildschirme in der Einstiegsleiste	13
		3.4.12	Videoprojektoren im Fußraum	13
		3.4.13	Morphende Oberfläche in der Mittelkonsole	14
		3.4.14	Durchsichtiger Bildschirm im Dachfenster	14
		3.4.15	LED Matrix im Dachhimmel	14
	3.5	Anstei	aerung	14
4	Ana	lyse de	r Komponenten des Prototypen	16
	4.1	Kriteri	ien für den Einbau der Komponenten in Serienfahrzeuge	17
		4.1.1	Rechtliche Kriterien	17
		4.1.2	Technische Kriterien	17
			4.1.2.1 Verbau	17
			4.1.2.2 Versorgung	17
			4.1.2.3 Anpassungen	17
		4.1.3	Wirtschaftliche Kriterien	17
		4.1.4	Optische Kriterien	17
5	Anfo	orderur	ngen an die Komponenten für eine Serieneinführung auf Basis	
	der	Analys	e	18
6	Veri	fikatio	n und Diskussion	19
7	Zusa	ammen	ıfassung	20

Inhaltsverzeichnis

Litera	tur	21
Sachv	vortverzeichnis	21
Abbild	dungsverzeichnis	22
Tabel	lenverzeichnis	23
Anhai	ng A	24
A.:	Details zu bestimmten theoretischen Grundlagen	24
A.:	2 Weitere Details, welche im Hauptteil den Lesefluss behindern	24
Anhai	ng B	25
В.	Versuchsanordnung	25
В.2	2 Liste der verwendeten Messgeräte	25
В.3	B Übersicht der Messergebnisse	25
B.4	Schaltplan und Bild der Prototypenplatine	25
Anhai	ng C	27
С.	Struktogramm des Programmentwurfs	27
C.:	2 Wichtige Teile des Quellcodes	27
Anhai	ng D	28
D.:	Einbinden von PDF-Seiten aus anderen Dokumenten	28
Anhai	ng E	32
E.1	Wichtige IATEX-Befehle	32
E.2	P. Vorlagen für l⁴TEXUmgebungen	33
	E.2.1 Listen und Aufzählungen	33
	E.2.2 Bilder und Grafiken	34
	E.2.3 Tabellen	39
	E.2.4 Formeln	40

1 Einleitung

Das Ziel dieser Arbeit ist, basierend auf einer Analyse von Komponenten eines Fahrzeugprototypen unter unterschiedlichen Kriterien Anforderungen zu stellen, welche Entwicklungen benötigt werden, damit diese Komponenten in eine Fahrzeugserie eingebaut werden können.

Mit Hilfe dieser Arbeit wird eine Diskussionsgrundlage für die weitere Verwendung der Technologien und Komponenten des Prototypen geschaffen, um das Gesamtkonzept des Prototypen in die Fahrzeugserienentwicklung zu integrieren.

Der Prototyp ist ein Forschungsfahrzeug, das durch eingebaute Komponenten im Interieur und Exterieur sein Erscheinungsbild für Beobachter und Beobachterinnen dynamisch verändern kann. Dynamisch bedeutet in diesem Fall, dass das Fahrzeug erstens dynamische Effekte besitzt und zweitens diese Effekte auf andere Erscheinungsbilder umschaltbar sind. Die Arbeit ist wie folgt gegliedert:

Zuerst werden in Kapitel 2 Grundlagen zu den wichtigsten in dieser Arbeit behandelten Technologien vermittelt, um auf diesen Grundlagen den Fahrzeugprototyp mit seinen Komponenten in Kapitel 3 näher beschreiben zu können. Daneben wird in diesem Kapitel noch näher auf die Vision und das Grundkonzept des Prototypen eingegangen, um den Sinn der Komponenten zu erklären.

Aufbauend auf den Erläuterungen zu den einzelnen Komponenten des Fahrzeuges werden diese im Kapitel 4 durch zuerst definierte Kriterien überprüft, um mit dieser Analyse anschließend Anforderungen an die weitere Entwicklung der Komponenten in Kapitel 5 zu stellen.

In Kapitel 6 werden diese Anforderungen unter dem gesamten Leitbild betrachtet und ein Ausblick auf mögliche zukünftige Szenarien gestellt. Abschließend wird in Kapitel 7 die Arbeit auf die wesentlichen Erkenntnisse zusammengefasst.

2 Grundlagen

Im folgenden werden für diese Arbeit notwendige Grundlagen zu unterschiedlichen Technologien und Wissensbereiche erarbeitet. Zuerst wird die menschliche Wahrnehmung erläutert, da diese die Grundlage für eine Evaluierung von Komponenten bietet, wenn diese Komponenten menschliche Sinne ansprechen. Anschließend werden die Technologien der Komponenten des Prototypen vorgestellt, um einen Einblick auf die Funktionsweise und wichtigen Kriterien zu liefern. Abschließend erfolgt eine Betrachtung der wesentlichen Wissensbereiche der Fahrzeugtechnik für die spätere Analyse.

2.1 Menschliche Wahrnehmung

Menschliche Wahrnehmung ist die "Tätigkeit oder Vorgang der Informationsaufnahme durch unsere Sinne" [BSS17, Seite 12]. Dieser Prozess beschränkt sich dabei nicht nur auf die Aufnahme von Informationen, sondern auch auf die Auswahl und Bewertung der Informationsdaten nach Relevanz. [BSS17, Vgl. Seite 12]

Mit 70 % wahrgenommenen Umweltreize durch das Auge, ist es das bedeutendste Sinnesorgan des Menschen vor der Haut, Nase, Ohr oder Zunge. Unsere Wahrnehmung ist dabei immer eine Interpretation der erhaltenen Sinnesreize aller Sinnesorgane. Unsere visuelle Wahrnehmung ist daher nicht nur durch die Augen bestimmt, sondern auch durch die Ohren, der Nase, der Zunge und der Haut. Daneben spielen unsere Erfahrungen und emotionale Lage einen Einfluss auf die Wahrnehmung. [BSS17, Vgl. Seite 13 f.]

Mit Medien können visuelle, auditive, haptische, motorische und olfaktorische Sinneskanäle angesprochen werden. Das Ziel der Medien ist dabei die Aufmerksamkeit des Menschen auf das Objekt zu richten. Visuelle Inhalte können Schriften, Grafiken, Animationen oder Farben sein. Auditive sind Musik oder Geräusche. Haptische Inhalte sind fühlbare Strukturen und Oberflächen, während motorische Inhalte bewegliche Teile sind. Olfaktorische Inhalte sind Düfte und Gerüche. [BSS17, Vgl. Seite 3]

In den nächsten Unterkapiteln werden die unterschiedlichen menschlichen Wahrnehmungsarten vertieft erläutert, wobei der Fokus auf die visuelle Wahrnehmung gerichtet ist, da dort der Schwerpunkt der späteren Arbeit liegt.

2.1.1 Visuelle Wahrnehmung

Die visuelle Wahrnehmung basiert hauptsächlich auf den Sinneseindrücken durch unser Auge, das lichtempfindliche Zellen besitzt und daneben wie oben erwähnt, auch aus dem Zusammenspiel der anderen Sinnesorgane.

Die Zellen werden dabei zwischen Stäbchen und Zapfen unterschieden. Die Mehrzahl an Zellen bilden die spektral unempfindlichen Stäbchen, mit ca. 120 Millionen, während nur eine geringe Anzahl von 7 Millionen farbempfindliche Zapfen sind. Der Unterschied in der Anzahl erklärt daher, warum das Sehen bei Dunkelheit eher schwarz weiß ist, da die Zapfen nicht genügend Licht erhalten, um ein Farbbild zu erzeugen. Dabei ist ein Zapfen immer nur für eine der drei Grundfarben rot, grün und blau lichtempfindlich. Die Farben in der menschlichen Wahrnehmung sind daher ein Ergebnis der Signalverarbeitung der drei unterschiedlichen Zapfenarten. [BSS17, Vgl. Seite 14]

Menschen können dabei nicht von ihrem Standpunkt aus den gesamten Raum betrachten, sondern durch biologischen Gegebenheiten immer nur ein Feld, das in der Horizontalen ca. 180° Abdeckt und in der vertikalen 120°. Von diesem Blickfeld sind nur ca. 1,5° in beide Dimensionen als scharfes Bild abgedeckt. Durch Bewegungen des Auges und des Kopfes bewegt sich das scharfe Bereich und unser Gehirn fügt die scharfen Bereich zusammen. [BSS17, Vgl. Seite 14]

2.1.2 Haptische Wahrnehmung

Die haptische Wahrnehmung ist ein Teilbereich der Somatosensorik. Die Sinneszellen der Somatosensorik können in drei Bereich eingeteilt werden:

- Exterozeption, Wahrnehmung der Außenwelt
- Propriozeption, Wahrnehmung der Stellung der Gliedmaßen
- Interozeption, Wahrnehmung des inneren Körpers

Relevant für diese Arbeit der haptischen Wahrnehmung ist die Exterozeption beziehungsweise die Oberflächensensibilität. [Spr20, Vgl. Seite 26]

Die haptische Wahrnehmung erfolgt durch Rezeptoren in der Haut, die die Form, Oberfläche und Positionen von Objekten bestimmen. Die Rezeptoren können unterschieden werden in:

- Thermorezeptoren
- Chemorezeptoren
- Nozirezeptoren
- Mechanorezeptoren

[Spr20, Vgl. Seite 26f]

2.1.3 Akustische Wahrnehmung

2.1.4 Olfaktorische Wahrnehmung

2.2 Technologien

In den folgenden Unterbereichen werden jeweils die einzelnen Technologien, die in dieser Arbeit behandelt werden auf Funktionsweise, Beschaffenheit und Aufbau vorgestellt.

2.2.1 Lumineszenzdiode (LED)

Halbleiter, Spannungsversorgung, Lichtstärke, Farben, Einbauvarianten, Streifen [G]

2.2.2 LED Matrix

Leuchtstärke, Pixeldichte, Dynamik, Eibau

2.2.3 Bildschirmtechnologien

unterschiedliche Technologien, Farbe, durchsichtig, Temperaturentwicklung

2.2.4 Videoprojektoren

Größe, Temperatur, Bildqualität, Pixel, Farbe, Reichweite, Randbedingungen Empfindlichkeit.

2.2.5 Elektronisches Papier (E-Papier)

Besonderheit, Stromverbrauch, Dynamik,

2.2.6 Morphende Oberflächen

Konzepte, Einbau, Haptik, Dynamik, Komplexität

2.3 Fahrzeugtechnik

Für die spätere Analyse der Komponenten sind neben den oben erläuterten Technologien das Gesamtkontext der Fahrzeugtechnik wichtig, um ein Verständnis für die Herausforderungen zu entwickeln.

Deswegen wird im folgenden auf die allgemeinen Prozessschritte der Fahrzeugentwicklung, die Fahrzeugkarosserie, die Elektrik/ Elektronik Architektur, die rechtlichen Rahmenbedingungen und die sicherheitsrelevanten Vorkehrungen eingegangen.

2.3.1 Fahrzeugentwicklung

2.3.2 Karosserie

2.3.3 Elektrik/Elektronik Architektur (E/E Architektur)

Die

- 2.3.4 Rechtliche Rahmenbedingungen
- 2.3.5 Sicherheitsanforderungen

3 Fahrzeugprototyp

3.1 Vision

Das Gesamtkonzept für den Fahrzeugprototypen basiert auf der Vision eines "Fahrzeuges als Leinwand" (englisch: "Car as a canvas"). Das Zielbild dieser Vision ist ein Fahrzeug, das auf vollständiger Weise seine Wahrnehmung auf den Menschen verändern kann. Besonders die visuelle Wahrnehmung ist hier im Vordergrund der Vision, aber diese bleibt nicht singulär, sondern die anderen Wahrnehmungsarten sollen die visuelle Wahrnehmung unterstützen.

Unter der übergeordneten Vision das Fahrzeug als Leinwand zu betrachten, bildet das Gesamtkonzept des Prototypen einen möglichen ersten Schritt in Richtung der Vision.

3.2 Gesamtkonzept

Das Gesamtkonzept besteht im Kern um digitale Kunst im Fahrzeug. Kunden können unterschiedliche digitale Kunstinhalte, sogenannte Kollektionen, erwerben und diese Kollektionen in ihrem Fahrzeug aktivieren. Die Kollektionen bestehen aus mehreren inhaltlichen Bestandteilen, welche auf neuartigen und bestehenden Fahrzeugkomponenten im Fahrzeug dargestellt werden. Die Darstellung der Inhalte der Kollektionen kann entweder durchgehend sein oder nur durch bestimmte Trigger wie zum Beispiel das Entriegeln der Türen ausgelöst werden. Neben optischen Komponenten unterstützen haptische, olfaktorische und akustische Komponenten die Kollektionen. Dazu bilden Augmented Reality

(AR) Anwendungen weitere Darstellungen der Kollektionen mit Hilfe von einer eigenen App auf einem Mobiltelefon.

Die App ist für den Besitzer das zentrale Steuersystem in der unterschiedliche Aktionen auf den einzelnen Seiten verfügbar sind:

- Kollektionen können auf digitalen Börsen gehandelt werden
- Gekaufte Kollektionen können im Fahrzeug aktiviert werden oder durch AR auf dem Mobiltelefon gezeigt werden
- zusätzliche AR Inhalte zu den Kollektionen können auf dem Mobiltelefon gezeigt werden
- einzelne Komponenten der aktivierten Kollektion können deaktiviert werden
- über ein eigenes Profil kann mit anderen Besitzern von Kollektionen Bilder durch ein soziales Netzwerk ausgetauscht werden

Im Gegensatz zu bisherigen Individualisierungsmöglichkeiten, wie zum Beispiel Ambientebeleuchtung oder LED Scheinwerfer, können die Kollektionen in diesem Gesamtkonzept zum Einen dynamisch ihre Inhalte verändern und zum Anderen das gesamte Erscheinungsbild des Fahrzeuges durch ganzheitlich verändern. Daneben bietet das Gesamtkonzept ein Ökosystem für den Handeln und die Interaktion für Kollektionen als digitale Wertgegenstände.

3.3 Beschreibung

Der Prototyp wurde unter den Leitlinien des Gesamtkonzeptes entwickelt. Aufbauend auf einem produzierten elektrischen Serienfahrzeug wurden im Exterieur und Interieur Teile ergänzt und teilweise mit anderen Komponenten ausgetauscht, um das Gesamtkonzept zu folgen. Die Serienfunktionen wurden zum größten Teil durch die Umbauten

nicht beeinträchtigt.

Durch Zeit- und Budgetknappheit besitzt das Fahrzeug nicht alle Ideen des Gesamt-konzeptes. Bei den Hardware Komponenten gibt es keine mit olfaktorischen Sinneseindrücken. Die App besitzt alle oben beschriebenen Funktionen zumindest als Schaubilder, aber hat nur die Auswahl und Steuerung der Kollektionen und AR Inhalte als Funktionen implementiert.

3.4 Komponenten

Das Fahrzeug hat sowohl im Exterieur als auch im Interieur Komponenten verbaut. Die Komponenten wurden nach der verwendeten Technik und dem Ort benannt und nicht nach den Markennamen. Die Einteilung erfolgt nach der Betrachtungsweise innerhalb oder außerhalb des Fahrzeugs der Komponenten. Exterieur Komponenten werden von Beobachtern außerhalb des Fahrzeugs betrachtet. Interieur Komponenten entsprechend von innen.

Im Exterieur sind dies ein E-Papier in der Frontschürze, ein durchgehendes LED-Streifen in der Frontschürze, E-Papier Embleme über den beiden vorderen Radkästen, LED-Streifen in allen vier Radkästen, Videoprojektoren in den beiden Außenspiegel, nach außen gerichtete Bildschirme in den hinteren Seitenfenstern, ein LED-Streifen in der Heckleuchte und zwei kleine E-Papiere unterhalb der Heckleuchte.

Im Interieur sind dies ein durchgehender LED-Streifen von den hinteren Türen über die vorderen Türen bis über das gesamte Cockpit, in den Türen eine LED Matrizen, Bildschirme in der Einstiegsleiste der vorderen Türen, Videoprojektoren im Fußraum der Frontsitze, Benutzeroberflächen für den Fahrer- und den Zentralbildschirm, eine morphende Oberfläche in der Mittelkonsole, einen durchsichtigen Bildschirm im Dachfenster und eine LED Matrix im Dachhimmel.

Im folgenden werden alle Komponenten nähe betrachtet:

3.4.1 E-Papier in der Frontschürze

Das E-Papier befindet sich hinter einer Scheibe mit einem Markenlogo in der Mitte der Fahrzeugfront und schließt an den Seiten über eine Abmaskierung auf die beiden Frontlichter an. Das E-Papier bewirkt mit der Laminierung an der Scheibe einen räumlichen Effekt, wonach das Markenlogo vor dem E-Papier hervor strahlt. Auf dem E-Papier werden graphische Designs dargestellt, die Betrachter vor dem Auto sehen können.

3.4.2 LED-Streifen in der Frontschürze

Der LED-Streifen ist dreiteilig aufgeteilt. Die zwei äußeren Teile befinden sich in der Frontleuchten und schließen auf gleicher Höhe mit dem mittleren Streifen an. Der mittlere Streifen befindet sich oberhalb des E-Papier in der Frontschürze. Auf dem Streifen werden dynamische bunte Lichtsequenzen gezeigt. Zusammen mit dem E-Papier in der Frontschürze bilden diese zwei Komponenten die Darstellung der Kollektionen im Frontbereich.

3.4.3 E-Papier Embleme über den vorderen Radkästen

Oberhalb der Radkästen befinden sich ca 20 cm Breite und 8 cm hohe E-Papiere. An dieser Stelle befand sich vorher ein Emblem der Fahrzeugbezeichnung. Die E-Papiere werden genutzt, um den Namen der verwendeten Kollektion anzuzeigen.

3.4.4 LED-Streifen in den Radkästen

In allen vier Radkästen befinden sich LED-Streifen am äußeren Rand und strahlen durch eine Leiste nur in den Radkasten Innenraum auf den oberen Halbkreis des Reifenprofils.

3.4.5 Videoprojektoren in den Außenspiegeln

In den Außenspiegeln wurde der Innenraum mit der Spiegelmechanik ausgebaut und Videoprojektoren eingebaut. Der nach unten ausgerichtete Videoprojektor bestrahlt die Flächen durch ein Loch an der Unterseite des Außenspiegels vor den vorderen Türen. Durch den Videoprojektor können Videos auf dem Boden gezeigt werden.

3.4.6 Bildschirme in den hinteren Seitenfenstern

In den hinteren Seitenfenstern befinden sich hinter der unbeweglichen Nebenscheiben, die mit einer Leiste von den beweglichen Hauptglasscheiben getrennt sind, Bildschirme. Diese können von außen betrachtet werden. Die Rückseite der Bildschirme ist von innen mit einer schwarzen Kunststoffverkleidung für die Passagiere abgedeckt.

Zusammen mit den LED-Streifen in den Radkästen und den Videoprojektoren in den Außenspiegeln bilden die Bildschirme in den Seitenfenstern die optische Darstellung der Kollektionen im Seitenbereich.

3.4.7 LED-Streifen in der Heckleuchte

In der Serienheckleuchte wurde das rote Leuchtband mit einem LED-Streifen getauscht. Der Streifen ist dreigeteilt mit dem mittleren Teil in der Heckklappe und den zwei äußeren Teilen im hinteren Kotflügel.

3.4.8 E-Papier in der Heckleuchte

Direkt unterhalb der Heckleuchten sind zwei E-Papiere in der Heckklappe eingebaut. Diese E-Papiere haben eine ähnliche Größe wie die E-Papiere oberhalb der Radkästen und werden auch genutzt, um den Namen der Kollektionen zu zeigen.

Zusammen mit dem LED-Streifen in der Heckleuchte bilden die E-Papiere die Heckansicht der Kollektion für Betrachter.

3.4.9 LED-Streifen im Interieur

Der LED-Streifen ist fünfgeteilt und erstreckt sich im oberen Bereich der vier Türverkleidungen und schließt über das Cockpit zu einem einheitlichen Band ab. Der Streifen befindet sich hinter einer Streulichtscheibe, damit der Betrachter nicht die einzelnen LED erkennen kann. Der Streifen spielt dynamische Inszenierungen für die Fahrzeuginsassen ab.

3.4.10 Matrix LED Türtafeln

In allen vier Türverkleidungen befinden sich unterhalb des LED-Streifens ein LED Feld hinter einer Abdeckung mit durchsichtigen Sternen. Die Sterne können somit mit unterschiedlichen Farben angestrahlt werden.

3.4.11 Bildschirme in der Einstiegsleiste

Anstelle einer Edelstahl Abdeckung mit einem Schriftzug befinden sich in den vorderen Türen Bildschirme in der Einstiegsleiste. Die Bildschirme können bei geöffneter Türe Inhalte dem Fahrzeuginsassen und Betrachter Außerhalb des Fahrzeuges darstellen.

3.4.12 Videoprojektoren im Fußraum

Für die vorderen Fußraumböden wurden zwei Videoprojektoren verbaut. Der fahrerseitige Videoprojektor befindet sich unterhalb der Lenksäule, der Beifahrerseitige unterhalb

des Handschuhfachs. Beide Videoprojektoren strahlen den Fußraum an und können dynamisch Inhalte abspielen.

3.4.13 Morphende Oberfläche in der Mittelkonsole

In der Mittelkonsole wurde das Ablagefach und die abgelederte Abdeckung durch eine neuartige Vorrichtung ersetzt, die von innen mit Hilfe von Formteilen auf die Oberflüche drückt und somit von außen optisch und haptisch spürbar ist. In der Vorrichtung befinden sich in einem Revolver drei Formteile mit unterschiedlicher Ausgestaltung.

3.4.14 Durchsichtiger Bildschirm im Dachfenster

An das Dachfenster wurde ein durchsichtiges Bildschirm geklebt, das bei Betrachten von innen Grafiken darstellen kann.

3.4.15 LED Matrix im Dachhimmel

Im Dachhimmel unter der Stoffverkleidung befindet sich eine LED Matrix. Das Feld kann dynamische Farbeffekte erzeugen.

3.5 Ansteuerung

Die Ansteuerung der Komponenten erfolgt über einen zentralen Rechner mit Windows Betriebssystem, der sich im Kofferraum des Fahrzeuges befindet und die Informationen für die Komponenten in einem lokalen Verzeichnis gespeichert hat. Die Komponenten sind entweder direkt über Leitungen oder über eine Wireless Local Area Network (WLAN) Schnittstelle mit dem Rechner verbunden.

Die Displays und Beamer sind über HDMI (High Definition Multimedia Interface) mit dem Computer verbunden. Die Lichtleisten sind über USB (Universial Serial Bus) mit dem Rechner über ein USB Hub verbunden. Die E-ink Displays werden von Raspberry Pis angesteuert und sind mit dem Renchner über LAN (Local Area Network) verbunden. Der Dachhimmel wird über WLAN vom Computer aus angesteuert. Die Lautsprecher werden über einen Verstärker und ein USB Audio Interface mit dem Computer verbunden. An dem Computer ist ein Mobiltelefon über WLAN angeschlossen, das mit Hilfe einer App unterschiedliche Inhalte für die Komponenten auswählen kann.

Der Computer hat einen Zugriff auf das Bordnetz des Fahrzeug, um einzelne Signale herauslesen zu können. Durch bestimmte Signaländerungen löst der Computer Sequenzen von Inhalten in den Komponenten aus.

Die Komponenten des Prototypen sind damit nicht über das Serienbordnetz des Fahrzeug angeschlossen, sondern sind gesamt von diesem abgekoppelt.

4 Analyse der Komponenten des Prototypen

Nachfolgend werden alle Komponenten unter den von 4.1 genannten Kriterien analysiert. Im Zuge der Analyse werden im nächsten Kapitel Entwürfe für die Implementierung der Komponenten dargestellt.

4.1 Kriterien für den Einbau der Komponenten in Serienfahrzeuge

- 4.1.1 Rechtliche Kriterien
- 4.1.2 Technische Kriterien
- 4.1.2.1 Verbau
- 4.1.2.2 Versorgung
- 4.1.2.3 Anpassungen
- 4.1.3 Wirtschaftliche Kriterien
- 4.1.4 Optische Kriterien

5 Anforderungen an die Komponenten für eine Serieneinführung auf Basis der Analyse

... Text Umsetzung: Beschreibung der Umsetzung und eigener Untersuchungen ...

6 Verifikation und Diskussion

... Verifikation, Auswertung, Lösungsbewertung, Diskussion der Ergebnisse

7 Zusammenfassung

... Text Zusammenfassung und Ausblick: In der Zusammenfassung unbedingt klare Aussagen zum Ergebnis der Arbeit nennen, im Optimalfall quantitative Angaben. Die Inhalte müssen sich auf die Fragestellung aus der Einleitung beziehen. ...

Literatur

- [BSS17] Peter Bühler, Patrick Schlaich und Dominik Sinner. Visuelle Kommunikation: Wahrnehmung Perspektive Gestaltung. Bibliothek der Mediengestaltung / Peter Bühler, Patrick Schlaich, Dominik Sinner. Berlin: Springer Vieweg, 2017. ISBN: 978-3-662-53770-1.
- [Spr20] Sebastian Sprenger. Haptik am User Interface: Interfacedesign in der zeitgenössischen Medienkunst zwischen Sinnlichkeit und Schmerz. 1st ed. Bd. v.73.
 Edition Medienwissenschaft. Bielefeld: Transcipt Verlag, 2020. ISBN: 9783839451342.
 URL: https://ebookcentral.proquest.com/lib/kxp/detail.action?
 docID=6266820.

Abbildungsverzeichnis

E.1	Beispiel für die Einbindung eines Bildes	34
E.2	Mit Tikz programmierte Grafik	35
E.3	Mit Tikz programmierte Grafik, welche bereits vorgefertigte Bibliotheken	
	für Symbole aus der Digitaltechnik nutzt	35
E.4	Diagramm, erstellt mit dem pgfplot-Befehlssatz	36
E.5	Diagramm mit zwei unterschiedlichen y-Achsen	38

Tabellenverzeichnis

E.1	Liste der verwendeten	Messgeräte																				39	9
			-	-	-	-	 -	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Anhang A

- A.1 Details zu bestimmten theoretischen Grundlagen
- A.2 Weitere Details, welche im Hauptteil den Lesefluss behindern

Anhang B

- **B.1** Versuchsanordnung
- B.2 Liste der verwendeten Messgeräte
- B.3 Übersicht der Messergebnisse
- B.4 Schaltplan und Bild der Prototypenplatine

$Anhang\ B$

Diese Seite wurde eingefügt, um zu zeigen, wie sich der Inhalt der Kopfzeile automatisch füllt.

Anhang C

- C.1 Struktogramm des Programmentwurfs
- C.2 Wichtige Teile des Quellcodes

Anhang D

D.1 Einbinden von PDF-Seiten aus anderen Dokumenten

Auf den folgenden Seiten wird eine Möglichkeit gezeigt, wie aus einem anderen PDF-Dokument komplette Seiten übernommen werden können. Der Nachteil dieser Methode besteht darin, dass sämtliche Formateinstellungen (Kopfzeilen, Seitenzahlen, Ränder, etc.) auf diesen Seiten nicht angezeigt werden. Die Methode wird deshalb eher selten gewählt. Immerhin sorgt das Package "pdfpages" für eine korrekte Seitenzahleinstellung auf den im Anschluss folgenden "nativen" LATEX-Seiten.

Eine bessere Alternative ist, einzelne Seiten mit "\includegraphics" einzubinden. Z.B. wenn Inhalte von Datenblättern wiedergegeben werden sollen.

Anhang E

E.1 Wichtige LATEX-Befehle

 $\label{}$ Definition eines Labels, auf welches referenziert werden kann z.B.: $\label{}$ fig:MyImage $\label{}$

 $\rdotref{}$ Setzen einer Referenz zu einem Label

 $\parbox{$\langle$ pageref$}$ Gibt die Seitenzahl zu einer Referenz zurück

z.B.: Tabelle $^{\sim}$ /ref{tab:messdaten} fasst die Messergebnisse zusammen.

 $\cite{}$ Literaturreferenz einfügen

 $\langle cite[S. x] \{ \}$ Literaturreferenz mit Angabe einer Seitenzahl "x" einfügen

 $\setminus footnote\{\}$ Fußnote einfügen

Einfügen eines geschützten Leerzeichens

\$Formel \$ Eingabe einer Formel im Text

\nomenclature{a.}{ab}\underschaften Abkürzung "a." für "ab" in das Abkürzungsverzeichnis.

\\ index{Obst!Birne}\ Aufnahme des Begriffs "Birne" in den Index unter "Obst".\\ \text{Clearpage}\ Ausgabe aller Gleitobjekte und Umbruch auf neue Seite

E.2 Vorlagen für LATEXUmgebungen

E.2.1 Listen und Aufzählungen

Es	gibt	folgende	Listentypen.	Die	wichtigsten:

•	Einfache Liste mit <i>itemize</i> -Umgebung
•	
1.	Nummerierte Liste mit enumerate-Umgebung
2.	
a.	wobei man bei der $\it enumerate$ -Umgebung leicht die Art der Nummerierung ändern kann,
b.	
nd d	lurch verschachtelte Umgebungen verschiedene Aufzählungsebenen darstellen kann:
a)	Erster Aufzählungspunkt der ersten Ebene
b)	

- Erster Punkt der zweiten Ebene
- Zweiter Punkt der zweiten Ebene
- c) Das sollte an Beispielen zunächst einmal genügen.

E.2.2 Bilder und Grafiken

Bilder können als PDF-, JPG-, und PNG-Bilder in LATEXeingebunden werden. Damit eine Grafik in hoher Qualität dargestellt wird, sollte das Dateiformat der Grafik vektorbasiert sein, d.h. als PDF-Datei vorliegen. Viele Zeichenprogramme unterstützen einen PDF-Export (z.B. GIMP, Adobe Illustrator, etc.). Für Grafiken aus PowerPoint sei folgende Vorgehensweise beim Export empfohlen:

- 1. Die gewünschte Grafik in PowerPoint zeichnen.
- 2. Gewünschten Bildbereich markieren, rechte Maustaste klicken und "Als Grafik speichern …" wählen.
- 3. Grafik im Format EMF abspeichern. Das EMF-Format ist vektorbasiert. 1
- 4. Mit dem Programm XnView die Grafik im EMF-Format in PDF wandeln und abspeichern.
- 5. Die so erzeugte PDF-Datei enthält eine vektorbasierte Grafik und kann in L^AT_EX eingebunden werden.

Abbildung E.1 zeigt ein Beispielbild einer Grafik, welche aus PowerPoint exportiert wurde.



Abbildung E.1: Beispiel für die Einbindung eines Bildes (PDF-, JPG-, und PNG-Bilder können eingebunden werden).

Der Quellcode des Beispielbildes aus Abbildung E.1 ist in Listing E.1 zu sehen.

¹Mit dem Mac kann in PowerPoint die Grafik direkt im PDF-Format exportiert werden. Die weiteren Schritte entfallen daher.

Listing E.1: Quellcode der Abbildung E.1.

Grafiken können auch mithilfe des Packages Tikz gezeichnet, bzw. programmiert werden. Grafiken mit Tikz werden mit dem *input*-Befehl in die *figure*-Umgebung geladen, wie nachfolgendes Beispiel in Abbildung E.2 zeigt:

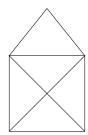


Abbildung E.2: Mit Tikz programmierte Grafik.

Ein etwas umfangreicheres Beispiel zur Digitaltechnik ist in Abbildung E.3 dargestellt:



Abbildung E.3: Mit Tikz programmierte Grafik, welche bereits vorgefertigte Bibliotheken für Symbole aus der Digitaltechnik nutzt.

In der Tikz-Umgebung können auch Diagramme mit dem *pgfplot*-Befehlssatz erzeugt werden. In Abbildung E.4 sehen Sie ein Beispiel.

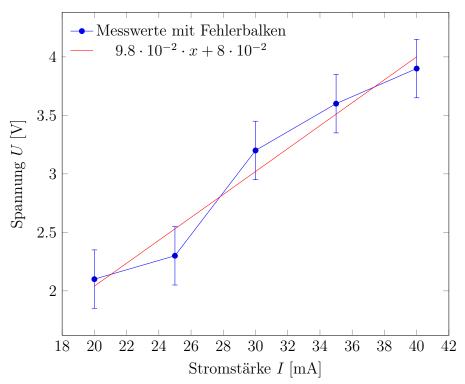


Abbildung E.4: Ein Diagramm, erstellt in der *tikzpicture*-Umgebung mit dem *pgfplot*-Befehlssatz. Das Diagramm stellt Messdaten, deren Fehlerbalken und eine Regressionskurve dar. Die Messdaten werden von einer separaten Datei eingelesen und die Regressionskurve wurde mit *pgfplot* berechnet und erstellt.

Auch hierzu der Quellcode in Listing E.2.

Listing E.2: Quellcode der Abbildung E.4.

```
1 \begin{figure}[hbt]
2 \centering
3 \input{pgfplot/mess_fehlerbalken.tex}
4 \caption[Diagramm, erstellt mit dem \textit{pgfplot}-Befehlssatz.]{Ein
    Diagramm, erstellt in der \textit{tikzpicture}-Umgebung mit dem \textit
    {pgfplot}-Befehlssatz. Das Diagramm stellt Messdaten, deren
    Fehlerbalken und eine Regressionskurve dar. Die Messdaten werden von
    einer separaten Datei eingelesen und die Regressionskurve wurde mit \
    textit{pgfplot} berechnet und erstellt.}
5 \label{fig:pgfplot}
6 \end{figure}
```

In Listing E.3 ist der Quellcode der Datei mess fehlerbalken.tex dargestellt.

Listing E.3: Quellcode der Datei mess_fehlerbalken.tex.

```
1 \begin{tikzpicture}
_{2} \setminus begin\{axis\}[scale=1.3, legend entries=\{Messwerte mit Fehlerbalken, 
4 \pgfmathprintnumber[print sign]{\pgfplotstableregressionb}$}, legend style
      = \{\text{draw} = \text{none}\}, \text{legend style} = \{\text{at} = \{(0.01, 0.98)\}, \text{anchor} = \text{north west}\}, \text{xlabel} = \{\text{draw} = \text{north west}\}
      Stromstärke $I \; \mathrm{\lbrack mA \rbrack}$, ylabel=Spannung $U \; \
      mathrm{ \lbrack V \rbrack \}$]
5 \addlegendimage{mark=*,blue}
6 \addlegendimage {no markers, red}
7 \addplot+[error bars/.cd, y dir=both,y explicit]
8 table [x=x,y=y,y error=errory]
9 { pgfplot/messdaten mitfehler.dat };
10 \addplot table [mark=none, y={create col/linear regression={y=y}}]
11 {pgfplot/messdaten_mitfehler.dat};
12 \end{axis}
13 \end{ tikzpicture }
```

In Abbildung E.5 wird ein weiters Beispiel für ein Diagramm gezeigt. Oftmals wird eine zweite y-Achse verwendet, um verschiedene Skalen darstellen zu können.

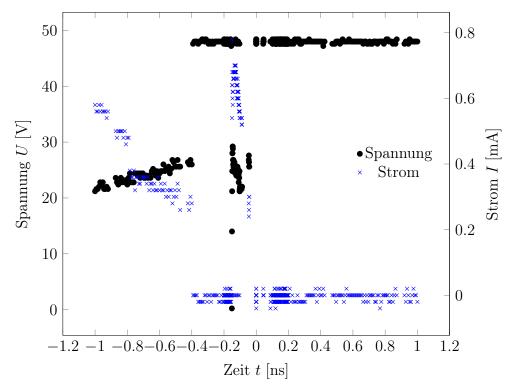


Abbildung E.5: Diagramm mit zwei unterschiedlichen y-Achsen.

E.2.3 Tabellen

Tabelle E.1: Liste der verwendeten Messgeräte. Die Genauigkeitsangaben beziehen sich auf die Standardabweichung $1 \cdot \sigma$.

Messgerät	Hersteller	Typ	Verwendung	Genauigkeit
Spannungs- versorgung	Voltmaker	HV2000	Spannungs- versorgung der Platine	$\Delta U = \pm 5 \text{ mV}$
Strommessgerät	Currentcount	Hotamp 16	Strommessung am Versorgungspin des µC	$\Delta I = \pm 0.1 \text{ A}$

Der Quellcode der Beispieltabelle E.1 ist in Listing E.4 zu sehen.

Listing E.4: Quellcode der Tabelle E.1.

```
1 \begin { table } [hbt ]
2 \centering
3 \renewcommand{\arraystretch}{1.5} % Skaliert die Zeilenhöhe der Tabelle
4 \captionabove [Liste der verwendeten Messgeräte] { Liste der verwendeten
      Messgeräte. Die Genauigkeitsangaben beziehen sich auf die
      Standardabweichung $1\cdot \sigma$.}
5 \setminus label\{tab:bsp\}
6 \begin{tabular}{cccc}
7 \textbf{Messgerät} & \textbf{Hersteller} & \textbf{Typ} & \textbf{
      Verwendung \& \textbf{Genauigkeit}\\
8 \hline
9 \hline
10 \operatorname{parbox}[t]{0.2\operatorname{linewidth}}{\operatorname{centering}} Spannungs-\versorgung} & Voltmaker &
       HV2000 \& \operatorname{parbox}[t] \{0.2 \setminus \text{linewidth}\} \{\setminus \text{centering Spannungs} - \setminus \text{versorgung} \}
      der \setminus Platine  & $\Delta U = \pm 5 $\cdot^mV \\ % Der parbox-Befehl ist
      erforderlich, damit ein Zeilenumbruch erzeugt werden kann. c-Spalten (
      zentriert) erlauben nicht automatisch einen Zeilenumpruch. Linksbündig
      gesetzte p-Spalten erlauben automatisch den Zeilenumbruch.
11 Strommessgerät & Currentcount & Hotamp 16 & \parbox[t] \{0.2 \linewidth\} \{
      centering Strommessung\\ am Versorgungspin\\ des \textmu C} & $\Delta I
       = \mathbf{pm} \ 0.1\$^A \setminus
12 \hline
13 \end{tabular}
14 \end{table}
```

E.2.4 Formeln

Formeln lassen sich in Lagen ganz einfach schreiben. Es gibt unterschiedliche Umgebungen zum Schreiben von Formeln. Z.B. direkt im Text v = s/t oder abgesetzt

$$F = m \cdot a$$

oder auch, wie in wissenschaftlichen Dokumenten üblich, nummeriert

$$P = \frac{U^2}{R} \quad . \tag{E.1}$$

Mit einem Label in Formel E.1 lassen sich natürlich auch Formeln im Text referenzieren. LATEX verwendet im Formelmodus einen eigenen Schriftsatz, welcher entsprechend der gängigen Konventionen kursive Zeichen verwendet. Sollen im Formelmodus Einheiten in normaler Schriftart eingefügt werden, dann kann dies über den Befehl $\mbox{\it mathrm}\{\}$ erwirkt werden, wie im Quellcode von Formel E.2 zu sehen ist.

$$P = \frac{U^2}{R} = \frac{(100 \text{ V})^2}{100 \Omega} = 100 \text{ W}$$
 (E.2)

Zum direkten Vergleich sind die Einheiten in Formel E.3 falsch dargestellt:

$$P = \frac{U^2}{R} = \frac{(100 \ V)^2}{100 \ \Omega} = 100 \ W \tag{E.3}$$

Zur einfachen Eingabe von Einheiten kann auch das Package $\$ verwendet werden:

$$P = 100 \text{ W} = 100 \text{ J s}^{-1}$$
 (E.4)

Das sind nur ein paar wenige Beispiele und es gibt sehr viele Packages, um Besonderheiten in Formeln realisieren zu können, z.B. mehrzeilige Formeln mit vertikaler Ausrichtung. Nennen Sie Formeln nur, wenn diese zum besseren Verständnis auch wirklich nützlich sind.

Folgende Befehle sind innerhalb von Formel-Umgebungen nützlich:

Abschließend nochmals ein kleines Beispiel:

$$\sum_{n=1}^{\infty} f(x_n) \cdot \Delta x = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x} = \frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}x} = \dot{f}(x)$$
 (E.5)