

Peter Zeller (Hrsg.)

Handbuch Fahrzeugakustik

**Handbuch Verbrennungsmotor**

herausgegeben von R. van Basshuysen und F. Schäfer

**Vieweg Handbuch Kraftfahrzeugtechnik**

herausgegeben von H.-H. Braess und U. Seiffert

**Automobildesign und Technik**

herausgegeben von H.-H. Braess und U. Seiffert

**Wasserstoff in der Fahrzeugtechnik**

von H. Eichlseder und M. Klell

**Mensch und Fahrzeug**

von E. Fiala

**Umweltschutz in der Automobilindustrie**

von D. Gruden

**Fahrwerkhandbuch**

herausgegeben von B. Heißing und M. Ersoy

**Aerodynamik des Automobils**

herausgegeben von W.-H. Hucho

**Passive Sicherheit von Kraftfahrzeugen**

von F. Kramer

**Fahrzeugreifen und Fahrwerkentwicklung**

von G. Leister

**Automobilelektronik**

herausgegeben von K. Reif

**Automotive Software Engineering**

von J. Schäuffele und T. Zurawka

**Virtuelle Produktentstehung für Fahrzeug und Antrieb im Kfz**

herausgegeben von U. Seiffert und G. Rainer

**Rennwagentechnik**

von M. Trzesniowski

**Handbuch Kraftfahrzeugelektronik**

herausgegeben von H. Wallentowitz und K. Reif

**Strategien in der Automobilindustrie**

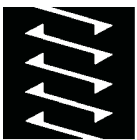
von H. Wallentowitz, A. Freialdenhoven und I. Olschewski

Peter Zeller (Hrsg.)

# Handbuch Fahrzeugakustik

Grundlagen, Auslegung, Berechnung, Versuch  
Mit 633 Abbildungen und 43 Tabellen

PRAXIS | ATZ/MTZ-Fachbuch



**VIEWEG+**  
**TEUBNER**

Bibliografische Information der Deutschen Nationalbibliothek  
Die Deutsche Nationalbibliothek verzeichnet diese Publikation in der  
Deutschen Nationalbibliografie; detaillierte bibliografische Daten sind im Internet über  
<<http://dnb.d-nb.de>> abrufbar.

1. Auflage 2009

Alle Rechte vorbehalten

© Vieweg+Teubner | GWV Fachverlage GmbH, Wiesbaden 2009

Lektorat: Ewald Schmitt | Gabriele McLemore

Vieweg+Teubner ist Teil der Fachverlagsgruppe Springer Science+Business Media.  
[www.viewegteubner.de](http://www.viewegteubner.de)



Das Werk einschließlich aller seiner Teile ist urheberrechtlich geschützt. Jede Verwertung außerhalb der engen Grenzen des Urheberrechtsgesetzes ist ohne Zustimmung des Verlags unzulässig und strafbar. Das gilt insbesondere für Vervielfältigungen, Übersetzungen, Mikroverfilmungen und die Einspeicherung und Verarbeitung in elektronischen Systemen.

Die Wiedergabe von Gebrauchsnamen, Handelsnamen, Warenbezeichnungen usw. in diesem Werk berechtigt auch ohne besondere Kennzeichnung nicht zu der Annahme, dass solche Namen im Sinne der Warenzeichen- und Markenschutz-Gesetzgebung als frei zu betrachten wären und daher von jedermann benutzt werden dürften.

Umschlaggestaltung: KünkelLopka Medienentwicklung, Heidelberg  
Satz: Druckhaus Thomas Müntzer, Bad Langensalza  
Druck und buchbinderische Verarbeitung: Krips b.v., Meppel  
Gedruckt auf säurefreiem und chlorfrei gebleichtem Papier.  
Printed in the Netherlands

ISBN 978-3-8348-0651-2

# Vorwort

---

Die Handbücher in der Reihe Kraftfahrzeugtechnik von Vieweg+Teubner stellen mittlerweile eine umfassende und anerkannte Bibliothek des fahrzeugtechnischen Wissens dar. Gerne bin ich deshalb der Bitte des Verlages gefolgt, eine noch verbliebene Lücke innerhalb der Fachbuchreihe mit dem vorliegenden Handbuch Kraftfahrzeugakustik zu schließen. Die Aufgabe erschien mir umso reizvoller, als mir durch meine langjährige Tätigkeit in der Fahrzeugentwicklung die Lücke zwischen der fahrzeugtechnischen Literatur, welche die Akustik und Schwingungstechnik nur am Rande behandelt und der akustischen Literatur, welche wiederum die Besonderheiten der Fahrzeugtechnik nicht weiter vertieft, immer wieder aufgefallen ist. Mit dem vorliegenden Buch wird deshalb sowohl den angehenden Ingenieuren, welche sich näher mit den akustischen und schwingungstechnischen Fragestellungen rund ums Automobil beschäftigen wollen, als auch den bereits in der Fahrzeugindustrie tätigen Akustikern und Schwingungstechnikern ein Compendium geliefert, welches die Vibroakustik des Automobils zum zentralen Gegenstand hat.

Bei der Entwicklung eines Automobils tritt das Fachgebiet Akustik und Schwingungstechnik in unterschiedlichsten Ausprägungen in Erscheinung. Das Spektrum reicht von der Beseitigung lästiger Störgeräusche bis zur Mitgestaltung des Fahrzeugcharakters durch einen attraktiven Motorsound. Typisch ist dabei der Sachverhalt, dass nahezu alle Komponenten und Systeme des Fahrzeugs für die Vibroakustik relevant sein können, diese aber nur in wenigen Fällen die Primärfunktion des Bauteils darstellt. Gleichzeitig machen der wettbewerbsbedingt steigende Kostendruck sowie der durch die Klimaerwärmung (CO<sub>2</sub>-Emissionen) erneut forcierte Fahrzeugleichtbau die gleichzeitige Erfüllung aller funktionalen Anforderungen immer schwieriger. Insofern gehört zur erfolgreichen Arbeit des Akustikingenieurs nicht nur die Fachkompetenz für innovative Lösungsansätze, sondern auch die Fähigkeit, Wirkzusammenhänge aufzeigen und damit das notwendige Verständnis für die Belange der Vibroakustik wecken zu können. Bei der Themenauswahl für dieses Buch wurde auch aus diesem Grund ein besonderes Augenmerk auf die Verbindung zwischen den theoretischen Grundlagen der Akustik und Schwingungstechnik und den vielfältigen Problemstellungen im Rahmen der Automobilentwicklung gelegt. Da nach meiner Erfahrung im Spannungsfeld zwischen dem intensiven Einsatz numerischer Rechenverfahren auf der einen Seite und der rein empirisch angelegten Versuchsarbeit auf der anderen Seite die Physik hinter den bearbeiteten Fragestellungen manchmal in den Hintergrund rückt, sollten im vorliegenden Buch die wesentlichen physikalischen Wirkzusammenhänge herausgestellt werden.

Um Breite und Tiefe des Fachgebietes angemessen abzudecken, war die Mitarbeit kompetenter Experten aus Industrie und Hochschule an diesem Buch essentiell. Neben den Autoren, welche einen eigenständigen Teil zu der Publikation beigesteuert haben und auch namentlich für diese Kapitel zeichnen, möchte ich an dieser Stelle speziell auch diejenigen Mitarbeiter der BMW AG hervorheben, welche zum Gelingen des Werkes durch Diskussion und Sachbeiträge ebenfalls unschätzbare Hilfe geleistet haben. Insbesondere sind hier zu nennen Dr. Arnaud Bocquillet und Albert Kaltenhauser (Passivakustik), Dr. Fabian Evert (ANC), Dr. Herbert Finsterhölzl (Außengeräusch), Dr. Peter Kirchknopf und Andreas Raith (Schwingungstechnik), Dr. Stefan Sentpali (Mechatronik), Rafael Stryczek (Akustikberechnung), Frank Ullrich (Aeroakustik), Dr. Alfred Zeitler (Sounddesign). Allen diesen Personen sowie auch den Mitarbeitern des Verlages gilt mein besonderer Dank für ihre Unterstützung beim Entstehen des vorliegenden Buches.

München, im Februar 2009

Peter Zeller

# Autorenverzeichnis

---

Dipl.-Ing. Andreas Enderich  
[10.1]

Mahle Filtersysteme GmbH

Prof. Dr.-Ing. Hugo Fastl  
[14.3]

Technische Universität München

Dipl.-Ing. (FH) Josef Hobelsberger  
[17]

Müller-BBM VibroAkustik Systeme GmbH

Dr. Rolf Jebasinski  
[10.2]

J. Eberspächer GmbH & Co. KG

Dr.-Ing. Stefan Kerber  
[14.3]

Technische Universität München (vormals)

dr. ir. Dennis de Klerk  
[15.7]

Müller-BBM VibroAkustik Systeme B.V.

Dipl.-Ing. Tobias Moosmayr  
[13]

BMW Group

Dr.-Ing. Ernst-Ulrich Saemann  
[11]

Continental AG

Prof. Dr.-Ing. Peter Zeller  
[1–9, 12, 14.1, 14.2, 15.1–15.6, 16, 18]

Technische Universität München

# Inhaltsverzeichnis

---

<b>1</b>	<b>Einleitung</b> .....	1
1.1	Automobil und Gesellschaft .....	1
1.2	Trends in der Automobilakustik .....	2
<b>2</b>	<b>Allgemeine Grundlagen</b> .....	4
2.1	Prozess Akustikentwicklung.....	4
2.1.1	Zielfindung.....	4
2.1.2	Subjektive Beurteilung von Fahrzeugeigenschaften .....	5
2.1.3	Geräuschmetrik .....	6
2.1.4	Funktionsorientierung .....	8
2.2	Modelle und Begriffe.....	9
2.2.1	Modellbildung .....	9
2.2.2	Elektromechanische Analogie.....	12
2.2.3	Beispiel Einmassenschwinger.....	13
2.2.4	Elektroakustische Analogie.....	15
2.2.5	Vierpoltheorie.....	15
<b>3</b>	<b>Schwingungstechnik</b> .....	19
3.1	Freie Schwingungen elementarer Systeme.....	19
3.1.1	Einmassenschwinger .....	19
3.1.2	Ungefesselter Zweimassenschwinger .....	21
3.1.3	Gekoppelte Schwingsysteme.....	21
3.2	Erzwungene Schwingungen elementarer Systeme.....	23
3.2.1	Einmassenschwinger .....	23
3.2.2	Zweimassenschwinger .....	24
3.3	Passive Schwingungsauslegung .....	25
3.3.1	Elastische Lagerung .....	27
3.3.2	Isolationsbauteile.....	29
3.3.3	Schwingungsdämpfung .....	31
3.3.4	Dämpfungsbauteile .....	32
3.3.5	Systemdämpfung .....	34
3.3.6	Schwingungstilger.....	36
3.3.7	Fliehkraftpendel .....	39
3.4	Aktive Schwingungskompensation .....	41
3.4.1	Funktionsprinzip .....	41
3.4.2	Aktive Lagerung.....	43
3.4.3	Trägheitsmassenaktuator.....	44
3.5	Subjektives Schwingungsempfinden.....	46
<b>4</b>	<b>Schwingungsphänomene im Kraftfahrzeug</b> .....	49
4.1	Fahrbahnerregte Schwingungen .....	50
4.1.1	Vertikaldynamik.....	51
4.1.2	Stochastische Unebenheitsanregung realer Fahrbahnen .....	57
4.1.3	Beurteilung stochastischer Fahrbahn-Anregungen .....	59
4.1.4	Konflikt Fahrkomfort vs. Fahrsicherheit.....	60
4.1.5	Aktive Fahrwerke.....	61
4.1.6	Sitzschwingungen .....	62
4.1.7	Fahrzeugnicken, Einspurmodell.....	65
4.1.8	Wanken, Zweispurmodell .....	67
4.1.9	Karosseriezittern .....	68
4.1.10	Motorstuckern .....	73
4.2	Raderregte Schwingungen.....	75
4.2.1	Ungleichförmigkeitsanregung.....	75

4.2.2	Anfahr- und Bremsstempeln .....	76
4.3	Motorerregte Schwingungen .....	77
4.3.1	Leerlaufschwingungen .....	77
4.3.2	Lastwechselschwingungen .....	78
4.4	Strukturdynamik .....	81
4.4.1	Globale Karosserieeigenformen .....	81
4.4.2	Funktionsmodell Karosserie .....	83
4.4.3	Karosserieunterzüge .....	84
<b>5</b>	<b>Luftschall</b> .....	<b>86</b>
5.1	Begriffe .....	86
5.2	Entstehung und Ausbreitung .....	87
5.2.1	Primärer Luftschall .....	87
5.2.2	Schallfelder .....	89
5.2.3	Luftschallübertragung .....	91
5.3	Luftschalldämmung .....	93
5.3.1	Biegeeweiche isotrope Platten .....	94
5.3.2	Biegesteife isotrope Platten .....	95
5.3.3	Mehrschichtbauteile .....	97
5.3.4	Mehrflächige Systeme .....	100
5.3.5	Transmission durch Leckagen .....	101
5.4	Luftschallabsorption .....	104
5.4.1	Poröse Absorber .....	105
5.4.2	Kammer- und Membran-Absorber .....	107
5.4.3	Mikroperforierte Absorber (MPA) .....	110
5.4.4	Helmholtz-Resonator .....	111
5.5	Schallisoliersysteme im Fahrzeug .....	111
5.5.1	Stirnwand .....	112
5.5.2	Motor kapselung .....	113
5.5.3	Unterbodenverkleidung (UBV) .....	115
5.5.4	Bodengruppe .....	115
5.5.5	Türen und Fenster .....	117
5.6	Schallausbreitung in Räumen .....	118
5.6.1	Raumresonanzen .....	118
5.6.2	Kohärenz von Schallfeldern .....	120
5.6.3	Hörsamkeit .....	121
5.7	Schallausbreitung in Rohren und Kanälen .....	123
5.7.1	Offenes und geschlossenes Rohrende .....	124
5.7.2	T-Abzweigung mit $\lambda/4$ -Rohr .....	125
5.7.3	T-Abzweigung mit Resonator .....	126
5.7.4	Expansionskammer .....	127
5.7.5	Absorptionsschalldämpfer .....	128
5.7.6	Strömungsgeräusche .....	129
<b>6</b>	<b>Körperschall</b> .....	<b>132</b>
6.1	Sekundärschall .....	132
6.1.1	Plattenschwingungen .....	132
6.1.2	Indirekter Luftschall, Kolbenstrahler .....	133
6.1.3	Plattenabstrahlung .....	135
6.2	Körperschallübertragung .....	137
6.2.1	Maschinenakustische Gleichung .....	137
6.2.2	Körperschallimmission .....	139
6.2.3	Mobilitäten elementarer Bauteile .....	140
6.2.4	Dämmung durch Zusatzimpedanz .....	142
6.2.5	Dämmung durch elastische Lagerung .....	143
6.2.6	Dämpfung, Entdröhnung .....	145
6.3	Lagerelemente .....	147



<b>7</b>	<b>Psychoakustik</b> .....	151
7.1	Das menschliche Hörorgan.....	151
7.2	Hörbereich.....	152
7.3	Komplexe Empfindungsgrößen.....	153
<b>8</b>	<b>Fahrgeräusch</b> .....	158
8.1	Antriebsgeräusch.....	158
8.2	Wind- und Rollgeräusch.....	159
8.2.1	Rollgeräusch.....	159
8.2.2	Umströmungsgeräusch.....	160
8.2.3	Wummern.....	163
8.3	Sound-Design.....	164
8.3.1	Zielsound.....	164
8.3.2	Active Noise Control.....	166
<b>9</b>	<b>Motorgeräusch</b> .....	171
9.1	Verbrennungsgeräusch.....	171
9.2	Gas- und Massenkkräfte.....	173
9.2.1	Motorordnungen.....	173
9.2.2	Massenkkräfte.....	173
9.2.3	Gaskräfte.....	175
9.3	Massenausgleich.....	177
9.4	Leistungsausgleich.....	180
9.4.1	Schwungmasse und Torsionsdämpfer.....	180
9.4.2	Zweimassenschwungrad.....	182
9.4.3	Weitere Maßnahmen zur Reduktion der Drehungleichförmigkeit.....	184
9.5	Mechanische Geräusche.....	185
9.5.1	Kurbeltrieb.....	186
9.5.2	Ventiltrieb.....	187
9.5.3	Abgas-Turbolader.....	187
9.5.4	Kettentrieb.....	187
9.5.5	Getriebegeräusche.....	189
9.6	Aggregatlagerung.....	190
9.6.1	Lagerkräfte.....	190
9.6.2	Motor- und Getriebelagerung.....	192
9.6.3	Lagerung Hinterachse.....	194
<b>10</b>	<b>Ladungswechselgeräusch</b> .....	198
10.1	Ansauganlage.....	198
10.1.1	Aufbau.....	198
10.1.2	Problemstellungen und Entwicklungsziele.....	199
10.1.3	Simulation.....	200
10.1.3.1	Akustische Wellenausbreitung im Ansaugtrakt.....	200
10.1.3.2	Schallabstrahlung der elastischen Strukturen.....	201
10.1.3.3	Transfermatrixmethode für das Ansaugsystem.....	202
10.1.4	Akustikmaßnahmen.....	202
10.1.4.1	Körperschalleintrag.....	203
10.1.4.2	Oberflächenabstrahlung.....	203
10.1.4.3	Mündungsschall.....	203
10.1.4.4	Sounddesign.....	204
10.1.5	Validierung.....	205
10.1.5.1	Lautsprecher-Prüfstand.....	205
10.1.5.2	Dynamische Steifigkeit.....	206
10.1.5.3	Messungen mit Motoranregungen.....	207
10.1.5.4	Fahrzeugmessungen.....	207
10.2	Abgasanlage, Schalldämpfer.....	207
10.2.1	Funktion und Aufbau.....	207

10.2.2	Testmethoden .....	210
10.2.3	Komponentenbeitrag zum Abgasgeräusch.....	210
10.2.3.1	Krümmer.....	210
10.2.3.2	Katalysator.....	211
10.2.3.3	Dieselpartikelfilter .....	211
10.2.3.4	Schalldämpfer.....	212
10.2.3.5	Schaltbare Abgasklappe .....	213
10.2.3.6	Aktiver Schalldämpfer (ANC) .....	214
10.2.3.7	Zweiflutige Abgasanlage.....	215
10.2.4	Körperschallemission der Komponenten .....	216
10.2.4.1	Schalldämpfer.....	216
10.2.4.2	Katalysator.....	217
10.2.5	Auswirkung beim Innengeräusch.....	217
10.2.5.1	Prognose des Mündungsanteils .....	217
10.2.5.2	Einfluss Mündungsgeräusch.....	218
10.2.5.3	Einfluss Aufhängung .....	219
10.2.6	Sound Design .....	220
10.2.7	Berechnung der Abgasanlagenakustik .....	221
<b>11</b>	<b>Reifen-Fahrbahngeräusch.....</b>	<b>223</b>
11.1	Reifeneigenschaften.....	223
11.2	Reifeneinfluss auf das Rollgeräusch.....	225
11.2.1	Strukturschall durch Reifenschwingungen.....	226
11.2.1.1	Anregung .....	226
11.2.1.2	Übertragung.....	228
11.2.1.3	Abstrahlung .....	229
11.2.2	Kompressionsgeräusch.....	230
11.2.3	Horneffekt .....	230
11.2.4	Resonanzphänomene.....	230
11.2.5	Zielkonflikte .....	231
11.3	Fahrbahneinfluss auf das Rollgeräusch.....	232
11.4	Rollgeräusch außerhalb des Fahrzeugs.....	234
11.5	Rollgeräusch innerhalb des Fahrzeugs .....	235
11.5.1	Transferpfade ins Fahrzeug.....	235
11.5.2	Geräuschphänomene .....	236
11.5.3	Luftschwingungen im Reifeninnern.....	236
<b>12</b>	<b>Geräusche mechatronischer Systeme.....</b>	<b>239</b>
12.1	Elektrische Stellmotoren .....	239
12.2	Lüfter und Gebläse .....	241
12.3	Fahrzeugklimatisierung .....	243
12.4	Lenkungssystem .....	246
12.4.1	Kavitationsgeräusche .....	247
12.5	Bremssystem.....	248
12.5.1	Regelgeräusche .....	249
12.5.2	Rubbeln .....	249
12.5.3	Quietschen.....	249
12.6	Biegeschlaffe Leitungen.....	250
12.7	Hybridantrieb.....	254
<b>13</b>	<b>Störgeräusche.....</b>	<b>256</b>
13.1	Kontaktstellengeräusche.....	256
13.1.1	Anregungsarten .....	257
13.1.2	Stick-Slip-Effekt.....	259
13.1.3	Anschlag-Effekt .....	260
13.1.4	Bewertungs- und Auslegungskriterien.....	262
13.2	Audio-Störgeräusche .....	265

<b>14 Außengeräusch</b> .....	267
14.1 Standgeräusch.....	267
14.2 Fahrgeräusche.....	268
14.2.1 Reifen/Fahrbahngeräusch.....	269
14.2.2 Antriebsgeräusch.....	271
14.2.3 Vorbeifahrt nach ISO 362.....	272
14.3 Akustische Wahrnehmbarkeit.....	273
14.3.1 Einleitung.....	273
14.3.2 Relevante Verkehrssituationen.....	274
14.3.3 Psychoakustische Grundlagen.....	274
14.3.4 Experimentelle Ermittlung der akustischen Wahrnehmbarkeit.....	275
14.3.5 Vorhersage der akustischen Wahrnehmbarkeit.....	276
14.3.6 Beeinflussung durch andere Faktoren.....	278
14.3.6.1 Gangwahl.....	278
14.3.6.2 Ablenkung.....	278
14.3.6.3 Binaurale Faktoren.....	279
<b>15 Berechnung und Simulation</b> .....	280
15.1 Mehrkörpersimulation (MKS).....	280
15.2 Struktur-Optimierung.....	281
15.3 Akustik-Berechnung (FEM).....	283
15.3.1 Modale Gleichungen.....	284
15.3.2 Äquivalente abgestrahlte Schalleistung.....	285
15.4 Boundary Element Methode (BEM).....	286
15.5 Statistische Energieanalyse (SEA).....	288
15.6 Aeroakustik-Berechnung (CAA).....	290
15.6.1 Navier-Stokes-Gleichungen.....	291
15.6.2 Lattice-Boltzmann-Methode.....	292
15.7 Substrukturtechnik.....	293
15.7.1 Methodische Grundlagen.....	293
15.7.2 EMPC-Methode.....	295
15.7.3 Identifikation von Betriebsanregungen.....	296
<b>16 Messverfahren</b> .....	299
16.1 Binaurale Messtechnik.....	299
16.2 Ortung von Schallquellen.....	300
16.2.1 Intensitätssonde.....	300
16.2.2 Akustische Nahfeldholografie.....	301
16.2.3 Akustische Fernfeldholografie.....	302
16.3 Akustische Systemidentifikation.....	304
16.3.1 Übertragungsfunktionen.....	304
16.3.2 Impulshammermethode.....	304
16.4 Transferpfadanalyse (TPA).....	306
16.4.1 Rechnerische Luftschall-TPA.....	307
16.4.2 experimentelle Körperschall-TPA.....	309
16.4.3 Experimentelle Luftschall-TPA.....	309
16.5 Modalanalyse und -synthese.....	310
16.5.1 Modalzerlegung.....	310
16.5.2 Experimentelle Modalanalyse.....	311
16.6 Betriebsschwingungsanalyse.....	313
16.6.1 Laser-Scanning-Vibrometrie.....	313
16.6.2 Speckle-Interferometrie.....	314
<b>17 Vibroakustische Messtechnik</b> .....	316
17.1 Einsatzbereiche.....	316
17.1.1 Technisches Umfeld.....	316
17.1.2 Messabläufe.....	317

---

17.2	Vibroakustische Sensoren.....	318
17.2.1	Beschleunigungssensor .....	319
17.2.2	Messmikrofon .....	320
17.2.3	Laservibrometer .....	321
17.3	Signalverarbeitung.....	322
17.3.1	Kalibrierung .....	322
17.3.2	Signalkonditionierung .....	322
17.3.3	Drehzählerfassung .....	323
17.3.4	Ergänzende Messgrößen .....	324
17.4	Analyse-Methoden .....	325
17.4.1	Frequenzanalysen.....	325
17.4.2	Ordnungsanalysen .....	327
17.4.3	Ordnungsfilterung im Motorenbau.....	327
17.4.4	Grad-Kurbelwinkel-Analyse .....	328
17.4.5	Drehschwingungsanalyse .....	329
17.4.6	Hauptkomponentenanalyse .....	329
17.4.7	Mehrdimensionale Ergebnisdarstellung .....	331
17.5	Audio-Synthese, Auralisierung .....	331
17.5.1	Geräusch-Synthese .....	332
<b>18</b>	<b>Vibroakustische Prüftechnik .....</b>	<b>335</b>
18.1	Dynamischer Motorprüfstand.....	335
18.2	Freifeldraum .....	335
18.3	Hallraum .....	336
18.4	Fenster-Prüfstand.....	339
<b>19</b>	<b>Anlagen .....</b>	<b>341</b>
<b>20</b>	<b>Sachwortverzeichnis .....</b>	<b>342</b>

# 1 Einleitung

---

## 1.1 Automobil und Gesellschaft

Automobile sind wie kaum ein anderes Wirtschaftsgut sowohl durch rationale als auch durch emotionale Aspekte gekennzeichnet. Rational sind PKW Transport- und Fortbewegungsmittel, welche für das Funktionieren moderner Gesellschaften unverzichtbar sind. Emotional sind sie gleichzeitig als Status- und Lifestyleprodukte Projektionsfläche für das Lebensgefühl vieler Menschen. „Das Auto ist die sichtbar gemachte Seele des Mannes“ schreibt z.B. der deutsche Philosoph und Aphoristiker Dr. Manfred Hinrich (\*1926). Dementsprechend sind sowohl ökonomische wie auch soziale Trends von erheblichem Einfluss auf die zukünftigen Entwicklungen im Automobilbau. Automobilhersteller müssen diese Trends antizipieren, wenn sie ein erfolgreiches Produktangebot machen wollen, das den Bedürfnissen der Kunden auch gerecht wird.

Gesellschaftliche „Megatrends“ sind diejenigen Kategorien von Veränderungsbewegungen, für die Halbwertszeiten von 30, 50 oder gar 100 Jahren angenommen werden können. Als „Megatrends“ mit unmittelbarer Auswirkung auf das Automobil lassen sich u.a. identifizieren [2]:

- Globalisierung und Verstärkung
- Seniorengesellschaft und Hedonismus
- Umweltbewusstsein und Ölknappheit

Die Anzahl großstädtischer Agglomerationen nimmt rapide zu. Laut UN werden bis 2030 rund 2/3 der Weltbevölkerung in Megacities mit mehr als 10 Millionen Einwohnern leben. Aufgrund der demographischen Verschiebungen wird bereits im Jahr 2020 in den OECD-Ländern jeder Dritte über 60 Jahre alt sein („silberne Revolution“). Gleichzeitig nimmt die Kaufkraft dieser Gruppe rapide zu. Sie pflegt überdies einen eher aktiv-jugendlichen Lebensstil (Woopies = well-off-older-people). Nicht nur in westlich geprägten Gesellschaften nimmt der Einfluss der Frauen laufend zu. Mit ihren im Vergleich zu Männern zunehmend besseren Bildungsabschlüssen lehnen sie die klassische Rollenverteilung immer mehr ab. Dies ist auch Folge der steigenden weiblichen Verfügungsmacht über das Einkommen. In Deutschland bringt schon heute in mehr als der Hälfte der Doppelverdienerhaushalte die Frau etwa ebensoviel Geld in den Haushalt wie der Mann. Zunehmend geraten auch die begrenzten Ölvorräte und die schädlichen Umweltauswirkungen ihrer Verbrennung (Klimaerwärmung, CO<sub>2</sub>-Problem) in das Blickfeld von Öffentlichkeit und Politik. Daraus resultieren in praktisch allen entwickelten Volkswirtschaften restriktive

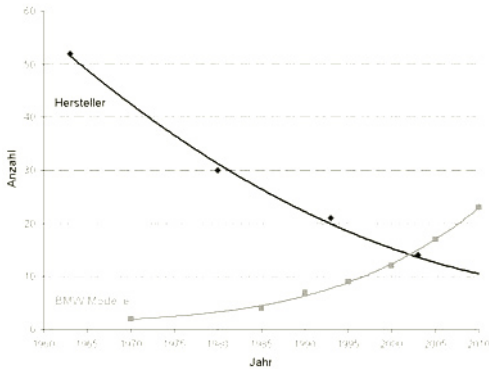
politische Vorgaben hinsichtlich des Kraftstoffverbrauchs. In Europa sind z.B. derzeit 140 g/km CO<sub>2</sub>-Ausstoß als Flotten-Mittelwert von neu zugelassenen Personenkraftwagen bis 2008 mit der Automobilindustrie vereinbart; die Europäische Kommission hat darüber hinaus eine Rechtsvorschrift zur Minderung der durchschnittlichen CO<sub>2</sub>-Emissionen auf 120 g/km im Zeitraum 2012 bis 2015 vorgeschlagen. Ein verschärfter Grenzwert von 95 g/km soll ab 2020 folgen.

Der Autokäufer der Zukunft lebt demnach in der Großstadt und ist wesentlich älter und deutlich weiblicher als bisher. Schon heute wird in Deutschland jeder zweite Neuwagen von der Altersgruppe „50plus“ gekauft. Dabei interessiert sich diese Käufergruppe immer weniger für klassische Limousinen und schon gar nicht für spezielle Senioren- oder Frauenaautos. Vielmehr werden Fahrzeuge bevorzugt, die sowohl den spezifischen Nutzungsbedürfnissen als auch dem Wunsch nach sozialer Anerkennung entgegenkommen. Diese politischen und gesellschaftlichen Entwicklungen verursachen oder verstärken damit die nachstehenden Trends im Automobilbau:

- Individualisierung
- Segmentierung
- Emotionalisierung

Der Trend zur Individualisierung ist bereits in vollem Gang und wird sich verstärkt fortsetzen. Während nach dem 2. Weltkrieg „das richtige Auto für Jeden“, z.B. in Form des VW-Käfers, seinen Siegeszug antrat, kommt es heute und zukünftig darauf an, „für jeden das richtige Auto“ im Angebot zu haben. Deshalb nimmt die Anzahl der angebotenen Modelle und Modellvarianten jedes Herstellers rapide zu, während die Anzahl der unabhängigen Hersteller von Automobilen aufgrund des weltweiten Wettbewerbs laufend abnimmt. In **Bild 1-1** ist die Anzahl der global tätigen und unabhängigen Automobilhersteller sowie beispielhaft die Anzahl der Modelle der BMW Group in der Zeitspanne von 1960 bis 2010 dargestellt.

Parallel zur fortschreitenden Individualisierung des Angebotes ist eine zunehmende Aufspaltung der Märkte in das weitgehend kostengetriebene Massensegment und das stark imageorientierte Premiumsegment zu beobachten. Speziell die status- und qualitätsorientierten Woopies präferieren imagestarke Produkte, die zu ihrem Lebensstil passen und ihre Einstellungsmuster widerspiegeln. Dabei sind durchaus auch widersprüchliche Haltungen zu beobachten. So steht z.B. der individuelle Lebensstil vielfach in einem gewissen Gegensatz zum durchaus vorhande-



**Bild 1-1:** Anzahl unabhängiger Hersteller und Modellangebot der BMW Group

nen Bewusstsein bezüglich der Probleme, welche sich aus der Massenmotorisierung und dem damit einhergehenden Ressourcenverbrauch ergeben. Um diesen Widerspruch zumindest teilweise aufzulösen, sind technische Lösungen gefordert, welche sowohl dem Bedürfnis nach individueller Mobilität auf hohem Niveau als auch dem gewachsenen Umweltbewusstsein gerecht werden.

Wesentliche Schlüsseltechnologien zur Auflösung des skizzierten Zielkonfliktes liegen in weiterentwickelten und neuartigen Antriebskonzepten sowie im Einsatz intelligenter mechatronischer Systeme. Dank der mechatronischen Systeme hat die Funktionsvielfalt der Fahrzeuge bereits in den letzten Jahren lawinenartig zugenommen und mittlerweile alle Fahrzeugklassen erreicht. Als z.B. das elektronische Antiblockiersystem (ABS) 1978 von Bosch auf den Markt gebracht wurde, war es noch weitgehend Premium-Fahrzeugen vorbehalten. Heute wird selbst die dynamische Stabilitätskontrolle (DSC) mit sehr viel weitergehenden Funktionalitäten bereits im Kleinwagenbereich zur Selbstverständlichkeit. Zahlreiche Qualitäts-Reports zeigen, dass die zuverlässige Funktion all dieser Systeme heute ebenfalls als Basis-Anforderung in allen Fahrzeug-Klassen erwartet werden kann. Die einzelnen Funktionen sind dabei aufgrund des großflächigen Einsatzes von Mikroprozessoren derart komplex geworden, dass ihre Funktionsweise nur noch von wenigen Experten wirklich durchschaut wird.

Die selbstverständliche Verfügbarkeit komplexer Funktionen, die der Kunde in ihrer Wirkungsweise kaum noch versteht, hat einen Paradigmenwechsel vom Rationalen zum Emotionalen entscheidend beschleunigt. Marktforschungen zeigen, dass Technik, die selbstverständlich geworden ist und die man sowieso nicht versteht, als Kaufargument in den Hintergrund tritt und durch emotionale „Gründe“ ersetzt wird. Welches Fahrzeug der Kunde letzten Endes kauft, wird immer mehr Geschmacksache. Dabei ge-

ben insbesondere im Premiumbereich Marken die notwendige Orientierung.

Marken sind ein Leistungsversprechen, dass das Produkt bzw. die Dienstleistung für ganz bestimmte Werte steht, die der Kunde mit der Marke verbindet und deretwegen der Kunde die Marke bevorzugt. Langfristig erfolgreiche Marken verbinden dabei Substanz im Produkt mit Emotionalität und Persönlichkeits-



**Bild 1-2:** Unmittelbarkeit des Erlebens wesentlicher Fahrzeugeigenschaften

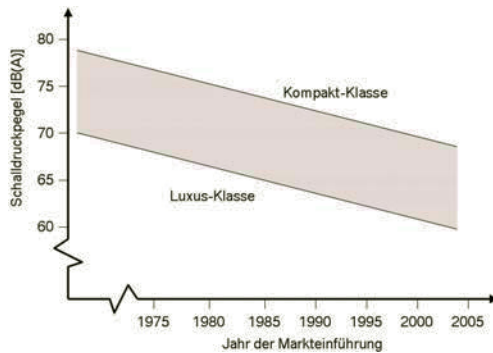
ausdruck. Für die Hersteller von Automobilen ergeben sich dadurch besondere Anforderungen: Die Wahrnehmung der Marke in so genannten „weichen“ Faktoren („ich mag die Marke“) gewinnt an Bedeutung. Die Produkte selbst müssen über die technische Perfektion hinaus einen möglichst stimmigen und unverwechselbaren Charakter haben, der eine Unterscheidung von Wettbewerbsprodukten nach emotionalen und ästhetischen Kriterien erlaubt. Dabei spielen in erster Linie die Formgebung, aber auch die Geräuschentwicklung als die am unmittelbarsten erlebbarsten Faktoren eine entscheidende Rolle (**Bild 1-2**).

## 1.2 Trends in der Automobilakustik

Die Grundform von Personenkraftwagen hat sich in den letzten Jahrzehnten aus Gründen der Aerodynamik immer mehr der Keilform angenähert und die Fahrzeuge dabei immer ähnlicher werden lassen. Die Designer der Automobilhersteller bemühen sich deshalb, charakteristische Designmerkmale herauszuarbeiten, die es erlauben, ein Fahrzeug bereits auf den ersten Blick einer Marke zuzuordnen. Eine derartige Design-Ikone stellt z.B. der nierenförmig gestaltete Kühlergrill von BMW-Fahrzeugen dar.

Analoges gilt auch für die Fahrzeugakustik. Während der letzten Dekaden haben sich die Anforderungen an die akustische und schwingungstechnische Qualität von Fahrzeugen wesentlich verschärft. Ursächlich dafür sind sowohl der Wettbewerbsdruck als auch die Vorgaben des Gesetzgebers. Der erreichte Fortschritt lässt sich beispielhaft am Konstantfahrt-Geräuschpegel aufzeigen. Dieser hat sich bei der jeweils nach-

folgenden Fahrzeuggeneration im Durchschnitt um ca. 1,5–2 dB(A) verringert und liegt mittlerweile bei modernen Limousinen der Oberklasse im Wertebereich um 60 dB(A) bei 100 km/h (**Bild 1-3**).



**Bild 1-3:** Akustikniveau von Serienfahrzeugen bei Konstantfahrt mit 100 km/h

Die Absenkung von störenden Geräuschen alleine ist jedoch noch keine hinreichende Bedingung für die Kundenakzeptanz eines Fahrzeugs. Vielmehr verliert ein Fahrzeug bei zu niedrig gewähltem Motoren-Geräuschniveau rein subjektiv an Dynamik, ein Effekt, der zumindest bei sportlich positionierten Fahrzeugen nicht erwünscht ist. Insofern ist es eine Tatsache, dass ein absolut leises Fahrzeug ein Vehikel ohne Seele darstellen würde. Vielmehr erwartet der Fahrer beim Betätigen des Fahrpedals neben der Beschleunigung des Fahrzeugs auch eine angemessene akustische Rückmeldung des Motors. Aufgrund dieser Zusammenhänge stellt sich dem Akustikingenieur nicht nur die Aufgabe, störende Geräusche auf ein verträgliches Maß zu reduzieren, vielmehr muss er einen Schwerpunkt seiner Arbeit auch auf das Geräuschdesign nach psychoakustischen Grundsätzen legen [1]. Er muss sicherstellen, dass jeder Fahrzeugtyp über eine wohl definierte Geräuschkulissee verfügt, welche zum Charakter des Fahrzeugs passt und den Kundenerwartungen entspricht. Ein Roadster sollte eine sportlich ausgerichtete, leistungsbetonte Geräuschcharakteristik mit reichlich akustischem Feedback an den Fahrer aufweisen, während bei einer Luxuslimousine das zu realisierende Geräuschambiente beim Innen- und Außengeräusch Souveränität und Noblesse vermitteln muss. Bei der Gestaltung eines angemessenen Geräuschambientes von Fahrzeugen mit Hybrid- und Elektroantrieben stellen sich in diesem Zusammenhang ganz neue technische und wahrnehmungspsychologische Herausforderungen.

Dass Geräusche direkt auf das Unterbewusstsein des Menschen einwirken und dort Stimmungen und Empfindungen auslösen, wurde bereits vor Jahrzehnten in

den Studios der Filmindustrie erkannt und konsequent umgesetzt. Mittlerweile sind dort die Soundtracks gleichbedeutender Bestandteil der gesamten Inszenierung und häufig langlebiger als der Plot selbst. Der bewusste und konsequente Einsatz von Akustik im Rahmen der auditiven Markenführung ist dagegen noch relativ neu und gewinnt erst langsam an Bedeutung, um die Aufmerksamkeit des Kunden in einer reizüberfluteten Konsumwelt zu bündeln, um emotionale Identität mit einer Marke oder einem Produkt zu schaffen und Unterscheidung zum Wettbewerb herzustellen. Dabei reicht auditive Markenführung vom akustischen Logo über die Definition markenadäquater Musikwelten bis zur gezielten akustischen Gestaltung der Produkte selbst. Werden solche Aspekte des „Acoustic Branding“ konsequent über die gesamte Modellpalette eines Fahrzeugherstellers stimmig umgesetzt, so gelingt es, ähnlich wie beim geometrischen Design bereits seit langem üblich, auch ein akustisches Markenzeichen zu prägen. Wie die Erfahrungen zeigen, werden Maßnahmen der gezielten akustischen Gestaltung von Fahrzeugen sowohl vom Kunden als auch von der Presse honoriert und als kaufbeeinflussendes Differenzierungsmerkmal zum Wettbewerb anerkannt. Dabei kann es durchaus vorkommen, dass eine ursprünglich aus technischen Notwendigkeiten heraus entstandene Klangikone auch dann noch überdauert, wenn die technischen Gründe längst entfallen sind. Bekannte Beispiele dafür sind das mechanische „Relaisklackern“ des Blinkers, der heute längst elektronisch gesteuert wird, oder der „blecherne“ Motorsound eines Porsches, welcher ursprünglich nur dem luftgekühlten Motor geschuldet war.

Bei der akustischen Auslegung von Fahrzeugen muss man deshalb unterscheiden zwischen Störgeräuschen, die am besten unhörbar bleiben, Betätigungsgeräuschen, aus deren Klangbild auf die ordnungsgemäße Funktionsausführung geschlossen wird (Blinkergeräusch) und dem Fahrgeräusch, das dem Fahrzeugcharakter gemäß zu gestalten ist. Das Fahrgeräusch wird ursächlich vom Wind-Rollgeräusch und vom Motorgeräusch bestimmt, während Betätigungs- und Störgeräusche zu großen Teilen von mechatronischen Aktuatoren hervorgerufen werden.

## Literatur

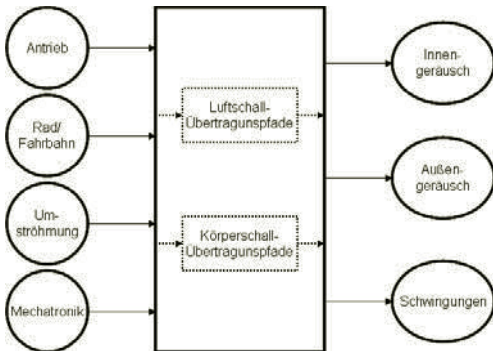
- [1] Zeller, P.: Psychoacoustic-based Sound Design in Vehicle Engineering, JSAE Congress Yokohama, May 2005
- [2] Bayern 2020 – Megatrends und Chancen, Bayerisches Staatsministerium für Wirtschaft, Verkehr und Technologie, 2002

# 2 Allgemeine Grundlagen

## 2.1 Prozess Akustikentwicklung

Die Geräusche werden in den Innenraum des Fahrzeuges sowohl über Luftschall- als auch über Körperschallpfade übertragen. Für das Außengeräusch sind weitgehend nur Luftschallpfade dominant. Die Erfahrung zeigt, dass zur Beeinflussung der Geräuschkulisse im Inneren eines Fahrzeuges Einzelmaßnahmen im Allgemeinen nur einen kleinen Beitrag bringen oder überhaupt nicht merkbar sind. Erst durch die systematische Beeinflussung aller relevanten Schallpfade im Rahmen eines akustischen Gesamtkonzeptes können die gewünschten Ergebnisse erreicht werden.

In **Bild 2-1** sind die akustischen und schwingungstechnischen Anregungsquellen, deren Übertragungspfade und die relevanten Geräusch- und Schwingungsphänomene schematisch dargestellt. Die Gliederung der folgenden Abschnitte orientiert sich an dieser Prinzipstruktur.



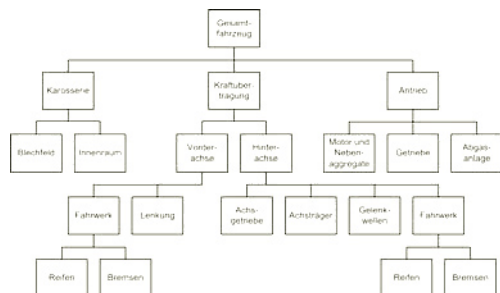
**Bild 2-1:** Schema der wesentlichen vibroakustischen Quellen, Übertragungspfade und Phänomene im Kraftfahrzeug

Schwingungsphänomene können physikalisch gesehen nach obiger Struktur ebenfalls als Körperschall im Infrashallbereich angesehen werden, der dadurch vorrangig nicht als akustischer Eindruck über das Hörorgan, sondern als Vibration über die Kontaktstellen des Körpers mit dem Fahrzeug taktil wahrgenommen wird. Die Gesamtheit aller Schwingungsphänomene im fühlbaren und hörbaren Frequenzbereich wird deshalb nachstehend, wo sinnvoll, unter dem Begriff Vibroakustik<sup>1</sup> zusammengefasst.

<sup>1</sup> Im englischen Sprachraum NVH (Noise Vibration Harshness)

## 2.1.1 Zielfindung

Zu Beginn der Entwicklung eines Fahrzeuges ist es notwendig, dessen Positionierung im Markt und damit auch seine vibroakustische Zielpositionierung exakt festzulegen. Hier sind Vorgaben für alle kundenwertigen akustischen und schwingungstechnischen Phänomene zu machen. Aus diesen Vorgaben muss ein schlüssiges vibroakustisches Konzept entwickelt werden. Dieses ist wiederum die Basis für die Ableitung von Subzielen für die wesentlichen eigenschaftsprägenden Subsysteme und Komponenten. Der Zielkatalog für die vibroakustischen Eigenschaften ist damit grundsätzlich hierarchisch strukturiert. Ausgehend von den Gesamtfahrzeugzielwerten der Ebene 0 werden zuerst die vibroakustischen Kenndaten für die drei wesentlichen Subsysteme der ersten Ebene (Karosserie, Antrieb und Antriebsstrang, Fahrwerk) festgelegt. In den nachfolgenden Ebenen 2, 3, ... werden dann – bei ständig zunehmender Anzahl – die Eigenschaften von deren Subkomponenten mit fortschreitender Detaillierung beschrieben. Neben quantitativ festgelegten Zielwerten finden sich in vibroakustischen Lastenheften oft auch nur qualitativ formulierte Anforderungen an die Geräuschqualität. So wird z.B. ein „ausgewogenes“ Klangbild oder kein „Kaputtgeräusch“ gefordert. Während im ersten Fall die Zielwerte direkt zur quantitativen Bewertung eines Entwicklungsstandes herangezogen werden können, macht die subjektive Beurteilung im zweiten Fall, wenn sie nicht rein willkürlich erfolgen soll, entsprechende statistisch und psychoakustisch fundierte Vorgehensweisen erforderlich (Kapitel 2.1.2 und 2.1.3).



**Bild 2-2:** Hierarchische Strukturierung relevanter Systeme und Komponenten

Nicht unerwähnt bleiben darf jedoch, dass das Spezifizieren der vibroakustischen Zielwerte wegen der



Vielzahl von Zielkonflikten zwischen den verschiedenen Eigenschaften nicht losgelöst von konkurrierenden Anforderungen erfolgen kann. Wichtig ist in diesem Zusammenhang ein ausgewogenes Optimum über alle Fahrzeug-Eigenschaften hinweg anzustreben, denn im Endeffekt wird nur ein in allen Disziplinen stimmiges Fahrzeug hohe Kundenakzeptanz gewinnen.

Für die stimmige Festlegung von kundenwerten Zielen, die mit dem jeweiligen Fahrzeug erreicht werden sollen, ist ein genaues Verständnis für die Wirkungen von vibroakustischen Phänomenen auf die Insassen von Fahrzeugen notwendig. Diese Wirkungen können vielfältiger Natur sein. Sie betreffen den Komforteindruck des Fahrzeugs, wenn beispielsweise hohe Windgeräusche das Reisen bei höheren Geschwindigkeiten beeinträchtigen, sie können sich aber auch auf den allgemeinen Wertigkeitseindruck eines Fahrzeugs negativ auswirken, wenn Klapper- und Knarzgeräusche ein unsoliden Fahrzeug suggerieren oder wenn ein wimmerndes Geräusch beim Betätigen eines Servomotors das Vertrauen in die Solidität der Funktionserfüllung ins Wanken bringt. Werden Störgeräusche vom Kunden gar mit Defekten in Verbindung gebracht (Kaputtgeräusch), so wird leicht das Vertrauen in die grundsätzliche Qualität des Fahrzeugs infrage gestellt. So wie schlecht gestaltete Geräusche leicht negative Assoziationen hervorrufen können, sind richtig gestaltete Geräusche in der Lage, entsprechende positive Assoziationen zu bewirken. Dies gilt in besonderer Weise für das durch den Motor verursachte Fahrgeräusch. Da der Mensch für die Wahrnehmung der objektiven Beschleunigung im Vestibularapparat nur ein sehr „unscharfes“ Sinnesorgan besitzt, besteht erheblicher Spielraum, um den Dynamikeindruck durch geeignete akustische Untermalung des Beschleunigungsvorgangs zu gestalten (Kapitel 8.3). Nicht zuletzt sind Automobile durch die selbstverständliche Verfügbarkeit hochwertiger Audio- und Kommunikationseinrichtungen im Fahrzeug auch zu fahrenden Konzertsälen und Büros geworden. Die gezielte Gestaltung der Hörsamkeit des Innenraums nimmt daher ebenfalls immer mehr an Bedeutung zu.

		Geräuschkategorie			
		Motorgeräusch	Funktionsgeräusch	Störgeräusch	Kommunikation und Audio
Betriebsfall	Stillstand vor der Fahrt	Fahrkomfort	Wertigkeit	Qualität	Hörsamkeit
	Fahren Konstantfahrt				
	Fahren Beschleunigung	Dynamik			
	Vorbefahrt Akustik von außen	Gesetz			

Bild 2-3: Wirkung akustischer Phänomene aus Kundensicht

### 2.1.2 Subjektive Beurteilung von Fahrzeugeigenschaften

In unmittelbarem Zusammenhang mit der Definition von Zielen steht die Beurteilung von Fahrzeugeigenschaften. Diese kann sich im Idealfall an objektiven messbaren Kriterien orientieren. In der Realität sind viele zur Beurteilung anstehende Kriterien allerdings so komplex, dass solche objektiven Maßstäbe nicht oder nur eingeschränkt zur Verfügung stehen. In diesen Fällen ist die subjektive Einschätzung von Probanden erforderlich. Dies gilt insbesondere auch für den vibroakustischen Komfort eines Fahrzeugs. Die subjektive Bewertung des Komforts bzw. des fehlenden Komforts (Diskomfort) kann auf unterschiedliche Arten erfolgen. Indirekte Beurteilungsverfahren versuchen, die Auswirkungen des Diskomforts z.B. auf die Konzentrationsfähigkeit des Probanden zu erfassen. Dazu werden den Probanden während der Beaufschlagung mit dem zu beurteilenden Phänomen Konzentrationsaufgaben gestellt und deren Lösung bewertet. Nachteilig an dieser Vorgehensweise ist in erster Linie der hohe damit verbundene Aufwand.

Bei den direkten Verfahren wird der Beurteiler gezielt nach seiner Empfindung bezüglich des zu beurteilenden Phänomens befragt. Nachteilig an dieser Vorgehensweise ist, dass die Urteile im Allgemeinen nicht in einer vergleichbaren und quantitativ weiterverarbeitbaren Form vorliegen. Um diesen Mangel zu beseitigen, erfolgt die Komfortbeurteilung eines Automobils in der Validierungsphase sehr häufig durch Experten auf der Grundlage einer unipolaren 10-stufigen Skala gemäß Bild 2-4. Diese soll die Kundenbewertung antizipieren und wird von zahlreichen Automobilherstellern und Zulieferanten in mehr oder weniger modifizierter Form angewandt [4].

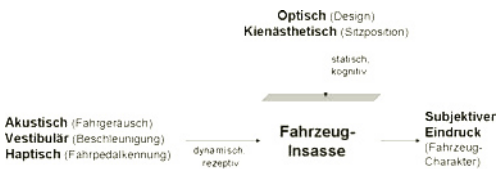
	Bewertungs-Index (BI)	Phänomenbeurteilung	festgestellt von
	1		alle Kunden
nicht akzeptabel	2	unakzeptabel	
	3		Normalkunden
Maßnahmen notwendig	4		
	5	unangenehm	
Grenzfall	6	mäßig	kritische Kunden
akzeptabel	7	leicht	
	8	sehr leicht	Experten
keine Maßnahmen notwendig	9	Spuren	
	10	keine	nicht spürbar

Bild 2-4: Beurteilungsschema mit 10-stufiger Skala

### 2.1.3 Geräuschmetrik

Ziel der Fahrzeugentwickler ist es, den subjektiven Komforteindruck eines Beurteilers zu objektivieren, bzw. quantitativ zu beschreiben, indem mittels mathematischer Verfahren Zusammenhänge zwischen subjektiver Bewertung und objektiv messbaren Größen hergestellt werden. „Objektivierung“ bedeutet in diesem Zusammenhang also Modellierung der menschlichen Komfortbeurteilung durch die Verknüpfung zweier Datenmengen, nämlich diejenige der objektiven Messwerte mit der Menge der zugehörigen subjektiven Komforturteile.

Damit wird die Brücke geschlagen zwischen den technischen Disziplinen des Fahrzeugingenieurs einerseits, über biomechanische und sinnesphysiologische Mechanismen, bis hin zur rein subjektiv psychologischen Reizverarbeitung im menschlichen Hirn andererseits. Die Komplexität der Themenstellung wird noch zusätzlich erschwert durch die Tatsache, dass in einem validen Reiz-Wahrnehmungsmodell in der Regel mehrere unterschiedliche statische und dynamische Reize zum subjektiven Wahrnehmungseindruck beitragen (**Bild 2-5**).



**Bild 2-5:** Wahrnehmungsmodell nach Goldstein [5]

Beispielsweise wird der subjektive Beschleunigungseindruck, den ein Fahrer bei der Betätigung des Fahrpedals empfindet, nicht nur durch die Reize des vestibulären Systems bestimmt. Vielmehr spielt insbesondere auch die akustische Rückmeldung durch das sich in Pegel und Spektrum verändernde Motorgeräusch und die haptische Rückmeldung in Form der Fahrpedalkennung eine nicht zu vernachlässigende Rolle. Aber auch statische Reize, wie z.B. die Fahrzeugoptik bzw. die Sitzposition im Fahrzeug, haben einen spürbaren Einfluss. Aus zahlreichen Untersuchungen ist z.B. bekannt, dass das Fahrgeräusch eines Fahrzeugs in einer typischen Sportwagenfarbe (Ferrari-rot, Racing-green) von Probanden als subjektiv lauter wahrgenommen wird, als dasjenige eines gleich lauten Fahrzeugs, dessen Farbe jedoch nicht mit Sportwagen in Verbindung gebracht wird [9]. Auch der Einfluss der Größe eines Lastkraftwagens auf die Lautheitsempfindung ist nachgewiesen (Patsouras et al., 2002; Höger und Greifenstein, 1988).

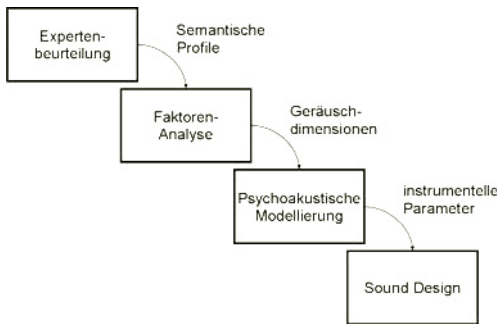
Wenn es schließlich gelungen ist, den Wahrnehmungseindruck auf der Basis von instrumentellen Messungen mit ausreichender Genauigkeit vorherzusagen, ist die Entwicklung und Implementierung eines entsprechenden Bewertungsalgorithmus angezeigt. In den Akustikprüfständen können die Bewertungsverfahren dann während des gesamten Fahrzeugentwicklungsprozesses routinemäßig genutzt werden. Die für das Fahrzeug spezifizierten Ziele können auf diese Weise quantitativ und nachhaltig verfolgt werden.

Der methodische Weg zur Umsetzung dieses Anspruches führt zur klassischen Wahrnehmungspsychologie, welche bestimmungsgemäß die Untersuchung der funktionalen Abhängigkeit psychischer Empfindungen von physikalischen Reizgrößen zum Gegenstand hat. In den letzten Jahrzehnten hat die Psychoakustik als die auf den auditiven Sinn spezialisierte Teildisziplin der Wahrnehmungspsychologie hier große Fortschritte erzielt. Hierzu zählen vor allem die in der Forschertradition von Zwicker und Fastl [1] stehenden Arbeiten zur Modellierung elementarer Hörempfindungen wie Lautheit, Rauigkeit, Schärfe und Tonhaltigkeit bzw. Tonalität, welche mittlerweile in Form von Softwarealgorithmen auch Eingang in viele kommerziell verfügbare Schallbewertungssysteme gefunden haben (Kapitel 16).

Bei der Bewertung kundenrelevanter Hörphänomene ist der Rekurs auf diese elementaren psychoakustische Größen jedoch nicht ausreichend. Die zum Teil sehr komplexen Höreindrücke erfordern in der Regel mehrdimensionale Bewertungsindizes, welche sich aus mehreren Einzelmetriken zusammensetzen. Ein anschauliches Beispiel ist hier das Fahrgeräusch im Innenraum eines PKW während der Beschleunigung, welches unter dem Aspekt der fahrzeugtypbezogenen Geräuschgestaltung von besonders hoher Kundenrelevanz ist. Die Anstrengungen zur gezielten Gestaltung eines positiv wirksamen Sounderlebnisses haben in den letzten Jahren vor dem Hintergrund der zunehmenden Emotionalisierung von Fahrzeugen enorm an Bedeutung gewonnen [1]. Während in der Vergangenheit die Zielsetzung der Akustikentwicklung im Wesentlichen darin bestand, das Geräuschniveau möglichst weit abzusenken, geht es heute in zunehmenden Maße auch darum, das Motorklangbild als Gestaltungsobjekt zu nutzen und nach bestimmten Vorgaben zu formen [2]. Dabei gibt es keine universell gültige Richtlinie, vielmehr muss sich das Sounddesign an den funktional und ästhetisch prägenden Eigenschaften des jeweiligen Fahrzeugtyps orientieren und den Gesamtfahrzeugcharakter in angemessener Weise stärken [3].

Im Folgenden soll die Entwicklung eines psychoakustisch begründeten Zielsystems am Beispiel des Fahrgeräusches kurz skizziert werden (**Bild 2-6**).

Die Entwicklung eines Bewertungssystems, welches kundenwirksame Kriterien in den Vordergrund rückt,



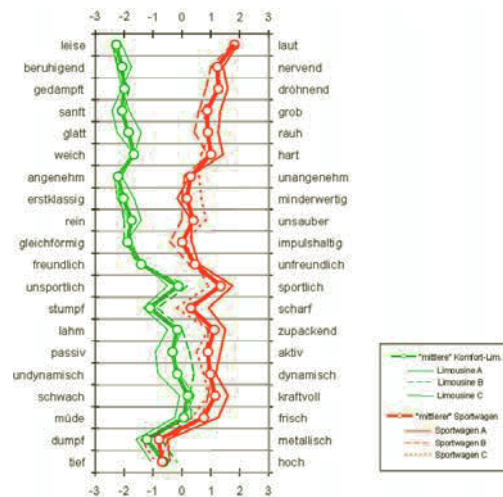
**Bild 2-6:** Methodische Vorgehensweise bei der Entwicklung von instrumentellen Kenngrößen für die Beurteilung des Geräuschcharakters von Fahrzeuggeräuschen.

erfordert zunächst die genaue Analyse des jeweiligen Phänomens auf der Wahrnehmungsebene. Daher besteht die Aufgabenstellung zunächst darin, den so genannten Wahrnehmungsraum zu untersuchen, d.h. die Dimensionalität der psychischen Wirkung zu bestimmen, die von einem Geräusch ausgeht und nicht zuletzt Meinungen und Urteile prägt. Je exakter die Phänomene wahrnehmungsseitig erfasst werden können, desto mehr kann einerseits der Anspruch der Kundenorientierung erfüllt werden, und desto erfolgreicher sind andererseits die folgenden Analysen auf physikalisch-technischer Ebene. Aus diesem Grund kommt der Psychometrie als Wissenschaft vom Messen des Psychischen und den damit assoziierten statistischen Methoden eine Schlüsselrolle bei der Objektivierung kundenwertiger Fahrzeugeigenschaften zu [5].

Wie im vorliegenden Beispiel des Innengeräusches, ist der erste Schritt in der Regel die subjektive Beurteilung einer möglichst repräsentativen Auswahl von Phänomenen durch eine Gruppe von geübten Probanden. Die methodischen Optionen reichen hier vom Laborhörversuch über Simulationen in experimentellen Fahrzeugumgebungen bis zum Feldversuch mit Fahrzeugreihen aus der Serienproduktion. Bei der Entscheidung über den Untersuchungsansatz sollte die Validität der Beurteilungen, d.h. deren Übertragbarkeit auf natürliche kundenrelevante Situationen, im Vordergrund stehen. Unter diesem Aspekt sollte beispielsweise die Beurteilung des Antriebsgeräusches während der Beschleunigung im Rahmen von natürlichen Fahrmanövern in einem Straßenversuch erfolgen. Bei Wahrnehmungsmessungen in dynamischen Fahrsituationen ist davon auszugehen, dass Wechselwirkungen zwischen der Geräuschwahrnehmung und den Eindrücken aus anderen Sinnesmodalitäten bestehen und diese von nicht zu vernachlässigender Bedeutung sein können (**Bild 2-5**).

Für die mehrdimensionale Bewertung des Höreindrucks eignet sich besonders die Methode des Semantischen

Differenzials, welches aus einer Reihe von meist 7-stufigen Ratingskalen zusammensetzt ist und als Eigenschaftsprofil (Polaritätsprofil) dargestellt wird. Die Skalen sind dabei mit gegensätzlichen Adjektivpaaren verankert und können sich sowohl auf die physikalisch objektivierbaren als auch die mit einem Geräusch assoziierten emotiven und evaluativen Bedeutungskomponenten beziehen. **Bild 2-7** zeigt typische semantische Profile für den Geräuscheindruck während der Beschleunigung in einer Luxuslimousine und in einem Sportwagen, wie sie im Feldversuch von geübten Probanden ermittelt wurden. Es zeigt sich, dass fahrzeugtypspezifische Unterschiede weitaus deutlicher ausgeprägt sind als herstellerabhängige Differenzierungen.



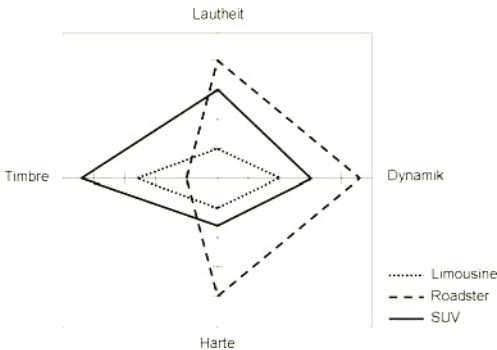
**Bild 2-7:** Beispielhafte Darstellung semantischer Profile für das Innengeräusch in Limousinen und Sportwagen

In einem zweiten Schritt gilt es dann, die Beurteilungen auf den zahlreichen Adjektivskalen des semantischen Differenzials auf eine überschaubare Zahl von Variablen zu reduzieren. Damit wird nicht nur ökonomischen Zielen Rechnung getragen, sondern es kann mittels entsprechender statistischer Methoden auch die im Polaritätsprofil enthaltene Bedeutungsredundanz eliminiert werden. In der Regel ist davon auszugehen, dass sich die Semantik der Adjektivskalen in einem mehr oder weniger großen Umfang überschneidet und somit bestimmte Bedeutungskomponenten mehrfach in den Eigenschaftsprofilen repräsentiert sind. Ein Beispiel ist die Skala „glatt-rau“, welche einen sehr hohen korrelativen Zusammenhang mit der Skala „weich-hart“ aufweist. Um zu orthogonalen Dimensionen zu gelangen, werden in der Regel multivariate statistische Analysemethoden wie die Faktorenanalyse eingesetzt. Im vorliegenden Beispiel konnten aus den Urteilen auf den 20 Adjektivskalen

des Semantischen Differenzials vier weitgehend orthogonale Komponenten extrahiert werden, die folgendermaßen interpretiert wurden:

- Lautheit (z. B. „leise-laut“, „dröhnend-gedämpft“)
- Dynamik (z. B. „sportlich-unsportlich“, „schwach-kraftvoll“)
- Härte (z. B. „rau-glatt“, „gleichförmig-impulshaltig“)
- Timbre (z. B. „tief-hoch“, „stumpf-scharf“)

Auf der Grundlage von gewichteten Linearkombinationen der empirisch gewonnenen Adjektivskalen können die Fahrzeuge dann auf den so extrahierten orthogonalen Beschreibungsdimensionen skaliert werden. **Bild 2-8** zeigt die graphische Repräsentation der so entstandenen Geräuschcharakterbewertung für drei unterschiedliche Fahrzeugtypen.



**Bild 2-8:** Geräuschcharakterprofile auf Basis von orthogonalen Wahrnehmungsdimensionen.

Die mittels statistischer Analysen gewonnenen orthogonalen Wahrnehmungsdimensionen bilden im dritten Schritt den Gegenstand der psychoakustischen Modellierung und gehen als Zielgrößen in mathematische Vorhersagemodelle wie Multiple Lineare Regression oder Neuronale Netzwerke ein. Die Güte eines Vorhersagemodells hängt nun entscheidend davon ab, in welchem Umfang es gelingt, auf physikalischer bzw. elektroakustischer Ebene jene Parameter zu identifizieren, die dem jeweiligen Hörphänomen zu Grunde liegen. Dabei können sowohl einfache akustische Messgrößen (Pegel, Spektren) herangezogen werden, aber auch elementare psychoakustische Metriken (Lautheit, Schärfe, Rauigkeit) oder auch komplexere psychoakustische Indizes (Sprachverständlichkeit) genutzt werden, die ihrerseits wieder psychoakustisch fundiert sind (Kapitel 7). In dem Bestreben, möglichst kausale Zusammenhänge zwischen den Wahrnehmungsdimensionen und instrumentell messbaren Parametern zu entdecken, sind häufig weitere Datenerhebungen erforderlich. Die mit dem ersten Datensatz gefundenen korrelativen Zu-

sammenhänge zwischen den Variablen gilt es dann hinsichtlich ihrer Generalisierbarkeit durch Validierungsexperimente abzusichern.

## 2.1.4 Funktionsorientierung

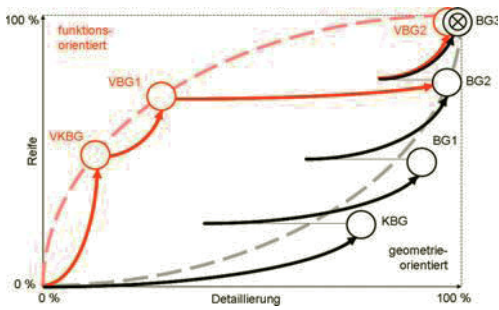
Seit der SW-Krise in den 1960er Jahren wurden zahlreiche methodische Ansätze im Rahmen des Systems Engineering entwickelt, um komplexe Systeme besser beherrschbar zu machen. Als Vorgehensmodell hat sich das V-Modell zunächst im Rahmen komplexer militärischer Projekte, seit den 1980er Jahren aber auch zunehmend im zivilen Bereich als Quasi-Standard etabliert [10]. Ausgangspunkt des V-Modells ist die möglichst exakte Festlegung der Systemanforderungen aus Benutzersicht (Requirements) zu Beginn eines Projektes. Aus diesen Anforderungen lassen sich bereits unmittelbar die Abnahmetests ableiten. Auf der zweiten Ebene wird im Rahmen des Systementwurfs das technische System in Subsysteme (Module) schrittweise top-down zerlegt (Dekomposition) und die Schnittstellen dazwischen werden festgelegt. Idealtypisch stehen dafür leistungsfähige Entwurfswerkzeuge zur Verfügung, die neben der formalen Verifizierung auch eine funktionale Simulation und damit die funktionale Validierung erlauben. Auf der Komponentenebene erfolgt schließlich die Realisierung der Module.



**Bild 2-9:** Entwicklungsprozess strukturiert in Projektphasen nach dem V-Modell® XT

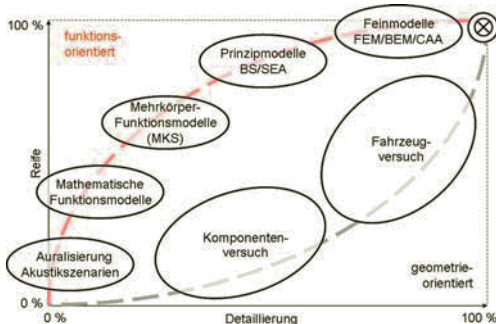
In der Vergangenheit wurden im Rahmen einer Fahrzeugentwicklung die Elemente des V-Modells mehrfach durchlaufen und dabei jeweils eine komplette Fahrzeugbaugruppe in Hardware hergestellt. Die bei den Funktionstests im Rahmen der Systemintegration und Bestätigung erkannten Mängel hatten dann jeweils mehr oder minder große konstruktive Änderungen zur Folge.

Dieses Vorgehensmodell kann abstrakt auch in dem Diagramm nach **Bild 2-10** verdeutlicht werden. Die Erstellung von Prototypen erfordert eine entsprechend umfassende konstruktive Detaillierung aller Komponenten der jeweiligen Baugruppe (BG1-3). So werden z.B. für ein komplettes Fahrzeug mehr als 10.000 Sachnummern erforderlich. Die funktionale Reife stellt sich erst verzögert nach der Erprobung der Prototypen und deren konstruktiver Nachbesserung ein. Jede Umkonstruktion bedeutet in nachstehender



**Bild 2-10:** Prinzipvergleich herkömmliche und funktionsorientierte Entwicklung

Grafik einen entsprechenden Rückschritt in der Detaillierung, da bereits spezifizierte und auskonstruierte Komponenten wieder verworfen werden müssen. Dieser geometrieorientierte Weg – erst auskonstruieren, dann bauen und testen – ist zeit- und kostenaufwändig. Kern der Funktionsorientierung ist es nun, den Weg vom Entwicklungsstart bei 0 % Reife und 0 % Detaillierung zum Serieneinsatz mit 100 % Reife und 100 % Detaillierung auf einer Trajektorie zurückzulegen, die sich zuerst in Richtung funktionale Reife bewegt und erst später an Detaillierung zunimmt. Dazu ist es erforderlich, durch ausreichend aussagefähige Wirkmodelle bereits in den frühen Projektphasen zuverlässige Konzeptentscheidungen und Komponentenanforderungen ableiten zu können. In **Bild 2-11** sind die zur vibroakustischen Gestaltung notwendigen und einsetzbaren Methoden positioniert. In Kapitel 15 wird auf die Möglichkeiten und Grenzen der verschiedenen Berechnungs- und Simulationmethoden näher eingegangen. Handlungsbedarf besteht neben der Weiterentwicklung und Verfeinerung der FEM-basierten Methoden insbesondere auch im Bereich abstrakter Funktionsmodelle.



**Bild 2-11:** Abgestimmter Methodeneinsatz in der Akustikentwicklung, abhängig von der Projektphase

Die Erarbeitung eines vibroakustischen Konzeptes ist gleichbedeutend mit der Ableitung von konsistenten Komponenteneigenschaften aus festgelegten Gesamtfahrzeugzielen. Trotz aller Fortschritte, Eigenschaftsaussagen auf der Basis von virtuellen Produktdaten zu machen, ist gerade in der Akustik auch heute noch neben der Erfahrung des Ingenieurs der Einsatz von Prototypen zur Konzeptabsicherung und Detailoptimierung unverzichtbar. Erschwerend kommt hinzu, dass nur Prototypen mit ausreichendem Reifegrad die erforderliche Aussagefähigkeit besitzen. Zielführend ist deshalb in der Praxis meist eine hybride Vorgehensweise aus Berechnung und Versuch.

## 2.2 Modelle und Begriffe

### 2.2.1 Modellbildung

In allen Wissenschaften, aber insbesondere in den naturwissenschaftlichen und technischen Disziplinen, stellt die Modellbildung eine wesentliche Grundlage des Erkenntnisprozesses dar. Von Johann Wolfgang von Goethe stammt schon der treffende Satz: „Ein Problem zu lösen heißt, sich vom Problem lösen“. Eine Hauptaufgabe der Modellbildung besteht nun genau darin, wesentliche von unwesentlichen Eigenschaften zu separieren und dadurch die Komplexität des Betrachtungsgegenstandes auf ein handhabbares Maß zu reduzieren. Durch die damit einher gehende Abstraktion befreien Modelle einerseits von unnötigem Ballast, sie schränken andererseits aber auch die Gültigkeit der mit ihrer Hilfe gewonnenen Aussagen ein. Die Kunst der Modellbildung besteht darin, die betrachtete Realität soweit aufgrund der Problemstellung zulässig zu vereinfachen, ohne die interessierenden Sachverhalte unzulässig zu verfälschen. Diese Aufgabe erfordert neben dem nötigen Fachwissen auch eine gehörige Portion Intuition.

Die Automobilentwicklung der letzten Dekaden war maßgeblich gekennzeichnet durch die stürmische Entwicklung der Computertechnik und damit verbunden die permanente Entwicklung von neuen numerischen Modellierungsansätzen für nahezu alle Aspekte des Automobils. Aufbauend auf diesen Technologien wurde der Entwicklungsprozess drastisch verändert, weg von zeit- und kostenintensiven Prototypen hin zu virtuellen Baugruppen und Fahrzeugen (Kapitel 2.1.4). Trotz der unbestreitbaren Vorteile, die mit diesem Ansatz verbunden sind, ergeben sich aus der zu einseitigen Fokussierung auf numerische Methoden durchaus auch Risiken und Gefahren. Um diesen zu begegnen, soll nachstehend die Vielfalt der möglichen Modellierungsansätze gegenübergestellt und ihre Nützlichkeit in Bezug auf das Themengebiet Vibroakustik diskutiert werden.

Modelle lassen sich in zwei grundsätzlich verschiedene Kategorien einteilen:

- Empirische Modelle (Black-Box-Modelle)

- Physikalisch begründete Modelle (White-Box-Modelle)

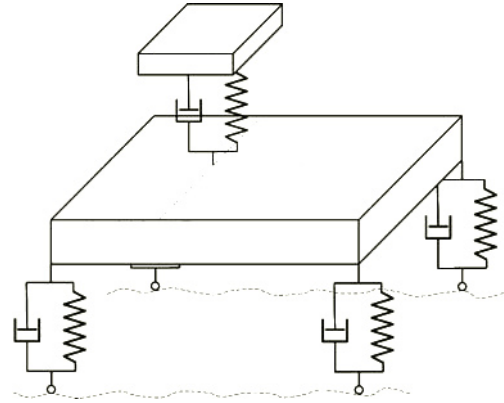
Als *Black Box* bezeichnet man das Modell eines Systems, dessen Aufbau (noch) unbekannt ist: ein schwarzer Kasten, der zwar Eingang und Ausgang besitzt, dessen Innenleben aber dunkel ist oder für uninteressant erklärt wird. Das funktionale Verhalten eines derartigen Modells kann trotzdem charakterisiert werden, indem die Reaktion des Systems am Ausgang auf bestimmte Stimuli am Eingang (Testfunktionen) beobachtet wird. Damit wird unmittelbar klar, dass solche Modelle vorwiegend im Bereich der Empirie angesiedelt sind. In der Akustik und Schwingungstechnik finden sie insbesondere bei psychophysikalischen oder psychoakustischen Betrachtungen Anwendung. Da unser Verständnis für die sehr komplexe Verarbeitung von akustischen und schwingungstechnischen Reizen im menschlichen Gehirn für eine analytische Betrachtung im Allgemeinen nicht ausreicht, erfolgt die Identifikation des Systemverhaltens mit Hilfe von Probandenversuchen. Mit einer genügend großen Zahl und Varianz von Ein- und Ausgangsmustern lässt sich so eine ausreichend gesicherte Hypothese über den Zusammenhang zwischen dem Reizmuster einerseits und der dadurch verursachten Empfindung andererseits bilden. Die Kapitel 3.5 und 7 widmen sich dieser Themenstellung.

Als *White Box* werden Modelle bezeichnet, die den Zusammenhang zwischen Eingang und Ausgang aufgrund der Kenntnis von den inneren Zusammenhängen des Systems analytisch herleiten. Im Bereich der Vibroakustik sind hauptsächlich die folgenden Modellansätze von Interesse:

- Konzentrierte Modelle
- Homologe Modelle
- Analogiemodelle
- Funktionsmodelle
- Finite-Elemente-Modelle

*Konzentrierte Modelle* sind die „klassische“ Modelltechnik in der Akustik und Schwingungstechnik. Dabei werden räumlich ausgedehnte Strukturen auf punktförmige Elemente<sup>2</sup> mit einfachen physikalischen Eigenschaften reduziert. So wird z.B. die verteilte Masse eines räumlich ausgedehnten Körpers auf eine „Punktmasse“ im Schwerpunkt des Körpers zurückgeführt. Mit Hilfe der konzentrierten Elemente Feder, Masse und Dämpfer können bereits zahlreiche komplexe Schwingssysteme zufriedenstellend modelliert werden. Besonders einfach werden diese Modelle, wenn sich die Elemente durch lineare Kennlinien beschreiben lassen. Insbesondere in der Schwingungs-

technik (Kapitel 3 und 4) wird vielfach von dieser Art der Modellierung Gebrauch gemacht.



**Bild 2-12:** Abstraktes schwingungstechnisches Zweispurmodell eines Fahrzeugs aus konzentrierten funktionalen Komponenten

*Homologe Modelle* sind physikalisch ähnliche Modelle. Dabei werden Ähnlichkeitsregeln (Modellgesetze) ausgenutzt. Von großer praktischer Bedeutung sind beispielsweise die mit Hilfe der Reynoldszahl abgeleiteten Modellversuche an verkleinerten Strömungsmodellen. In der Akustik sind für die physikalisch ähnliche Modellierung in erster Linie die Helmholtz-Zahl  $He$  und die Strouhalzahl  $Sr$  als Ähnlichkeitskennzahlen von Bedeutung:

$$He = \frac{L}{\lambda} = \frac{L \cdot f}{c}$$

$$Sr = \frac{f \cdot l}{v}$$

Zwei Schallausbreitungsvorgänge sind dann physikalisch ähnlich, wenn beiden Vorgängen die gleiche Helmholtz-Zahl zugrunde liegt. Verkleinert man z.B. die Längenausdehnung  $L$ , so muss man gleichzeitig die Anregungsfrequenz  $f$  um den gleichen Faktor anheben. Bei gleicher Strouhalzahl erfolgen bei mit der Geschwindigkeit  $v$  umströmten Körpern mit der Hauptdimension  $l$  Wirbelablösungen bei gleicher Frequenz. Unter Beachtung dieser Ähnlichkeitskennzahlen können z.B. akustische Ausbreitungsvorgänge und aeroakustische Schallquellen auch an verkleinerten Modellfahrzeugen studiert werden. Die Bedeutung dieser Modelltechnik hat aber durch die Möglichkeiten der numerischen Akustikberechnung stark abgenommen. In der Fahrzeugentwicklung wird sie heute nicht mehr praktiziert und deshalb nachstehend auch nicht weiter behandelt. Nützlich sind die Ähnlichkeitsregeln allerdings weiterhin bei der Normierung von Wirkzusammenhängen. Dadurch entfällt die

<sup>2</sup> Im englischen Sprachraum: lumped elements

Abhängigkeit von der Längenausdehnung in den Gleichungen, was die Dimensionalität der betrachteten Probleme reduziert.

Bei *Analogiemodellen* wird vom gegenständlichen bzw. fiktiven Original (Wirklichkeit) ein gegenständliches oder ideelles Modell in einer anderen physikalischen Grundqualität abgeleitet, für das eine analoge mathematische Beschreibung gilt. Das heißt, es findet ein Wechsel des physikalischen Systems statt ohne dass sich die grundlegenden Zusammenhänge ändern. Als Beispiel sei die Analogie zwischen akustischen, mechanischen und elektrischen Strukturen genannt. Die reale physikalische Struktur kann auf ein allgemeines lineares Netzwerk abgebildet werden, auf welches die Rechenmethoden und Ergebnisse der Netzwerktheorie übertragen werden. Mit dieser Analogie können mechanische, akustische, pneumatische, hydraulische, magnetische, elektrische Systeme und insbesondere deren Kopplungen einheitlich und elegant dargestellt und berechnet werden. Aus diesem Grund bedient man sich insbesondere bei der Analyse mechatronischen Systeme derartiger Analogiemodelle. Da in den folgenden Kapiteln ebenfalls vielfach elektrische Analogiemodelle eingesetzt werden, soll diese Modellierungsmethode in Kapitel 2.2.2 bis 2.2.4 noch genauer betrachtet werden.

*Funktionsmodelle* abstrahieren, wie der Name schon sagt, auf ganz bestimmte funktionale Aspekte eines Systems. Aus der Realität wird somit nur die interessierende Funktion an sich abgebildet, nicht aber die „Träger“-Struktur. Die Konstruktionssystematik definiert dabei den Begriff Funktion z.B. als den „allgemeinen und gewollten Zusammenhang zwischen Eingang und Ausgang eines Systems, um die gestellte Aufgabe zu erfüllen“ [7]. Erlenspiel nennt diese Funktionen „die lösungsneutrale Formulierung des gewollten Zwecks eines Produktes“ [8]. Damit entsprechen diese Funktionsmodelle letztlich elementaren „black box“-Modellen im Sinne der Systemtheorie. Das funktionale Verhalten wird dort entweder mit rein mathematischen Modellen beschrieben oder mit Hilfe eines Netzwerks von konzentrierten Elementen in Form eines Analogiemodells dargestellt. Damit kann einseitig die Funktion des Vorganges analysiert und optimiert werden. Für eine Optimierung des realen Systems erweist es sich aber für die Praxis als unabdingbar, Funktion und Trägerstruktur letztendlich doch wieder gemeinsam zu betrachten. Der große Nutzen von Funktionsmodellen im Rahmen der Fahrzeugentwicklung ergibt sich aus der Tatsache, dass diese keine auskonstruierten Komponenten und Teilsysteme erfordern um die Systemfunktionen zu beschreiben. Damit sind Funktionsmodelle schon in sehr frühen Entwicklungsphasen einsetzbar. Sie dienen dort insbesondere zur Ableitung von konsistenten Subsystem- und Komponentenzielen aus vorgegebenen Gesamtfahrzeuganforderungen. In den Kapiteln 4 und 8 bis 14 steht die Ableitung und Nutzung von Funktionsmodellen im Vordergrund.

In einem gewissen Gegensatz zu den Funktionsmodellen stehen die geometriebasierten *Finite-Elemente-Modelle*. Grundlage für diese Modelle sind in der Regel FE-Algorithmen, die ausgehend von den konstruktiven Gegebenheiten, über fundamentale funktionale Differentialgleichungen für die finiten Elemente, die funktionalen Eigenschaften des geometrischen Systems errechnen. Die ständig anwachsende Leistungsfähigkeit der Computer, insbesondere hinsichtlich Rechengeschwindigkeit und Speichervermögen, führt dazu, dass die geometrische Abbildung der Modelle durch viele Millionen Elemente immer wirklichkeitsnäher gestaltet werden kann. Allerdings gibt es gegenwärtig (mindestens) zwei Nachteile dieser Art der Computersimulation:

Einerseits gibt es vielfältige Probleme, die durch die numerischen Lösungen der Differentialgleichungen erst erzeugt werden, wie z.B. Raum-Zeit-Diskretisierung, Stabilitätsprobleme, Einfluß variierender Anfangsbedingungen, nichtphysikalische Wirkung der Ränder, problematische Anpassung des Dämpfungsverhaltens, numerische Ungenauigkeit der Berechnung und anderes mehr. Bei der Schallerzeugung durch Strömungen ist die ins Fernfeld abgestrahlte Schallleistung z.B. sehr viel kleiner als die eigentliche Strömungsleistung. Da aber die Strömung gleichzeitig die Schallquelle darstellt, muss diese mit sehr hoher Genauigkeit berechnet werden, um die um Größenordnungen kleinere Schallleistung einigermaßen genau erfassen zu können. Wird das nicht erreicht, so äußern sich die Ungenauigkeiten der numerischen Berechnung der Strömung ihrerseits als akustische Quellmechanismen. D.h., das Rechenverfahren selbst erzeugt unphysikalischen Schall. Man spricht vom sogenannten „numerischen Lärm“. Scherzhaft ausgedrückt: Die Rechenmethode ist lauter als die Strömung selbst. Das Computermodell wird seinerseits zur Schallquelle und schafft damit neue „Wirklichkeiten“ (Kapitel 15.6).

Andererseits steht im krassen Gegensatz zu den vielfältigen Fehlermöglichkeiten die suggestive Verführungskraft, welche von den mit Hilfe der Computertechnik möglichen Visualisierungen ausgeht. Die Bildhaftigkeit des Modellvorganges ermöglicht faszinierende, aber eben nur pseudoreale Darstellungen der tatsächlichen physikalischen Vorgänge. Die Gefahr ist deshalb nicht von der Hand zu weisen, dass hinter den perfekten Visualisierungen der Modellergebnisse die Wirklichkeit selbst vermutet wird. Dabei handelt es sich jedoch nur um eine virtuelle Realität, deren potentiellen Täuschungen insbesondere der Laie, aber möglicherweise auch Entscheidungsträger leicht erliegen.

Zusammenfassend kann gesagt werden, dass die FE-Modellierung heute eine der wichtigsten Methoden in der Akustik und der Strukturmechanik darstellt. Dabei besteht meist große Euphorie, die Wirklichkeit genau abbilden zu können. Trotz großer Fortschritte in der

letzten Dekade bei der Anwendung, sind jedoch gegenwärtig und mindestens mittelfristig die prognostischen Qualitäten und die Genauigkeiten quantitativer Aussagen eher noch bescheiden und keinesfalls so weit, dass diese als alleinige Entscheidungsgrundlage dienen können. Weitergehende Angaben zu Anwendungsmöglichkeiten und Grenzen der FE-Berechnung in der Akustik- und Schwingungstechnik finden sich in Kapitel 15.

### 2.2.2 Elektromechanische Analogie

Zwischen zwei physikalischen Gebieten besteht eine Analogie, wenn sich Größen des einen Gebiets so auf Größen des anderen abbilden lassen, dass die Beziehungen zwischen den Größen des einen Gebiets auch die Beziehungen zwischen den Größen des anderen richtig wiedergeben. Es gibt in der Physik zahlreiche solche Analogien. Hier soll die elektromechanische Analogie näher betrachtet werden. Diese ermöglicht die Beschreibung eines Systems aus der Mechanik unter Verwendung der analogen Größen und Beziehungen der Elektrotechnik und der Systemtheorie. Im Folgenden wird dabei nur die sogenannte Kraft-Strom-Analogie (F-I-Analogie) vertieft. Daneben existiert auch noch die dazu duale so genannte Kraft-Spannungs-Analogie (F-U-Analogie). Da diese jedoch auf keine äquivalente Topologie der Schaltungen führt, wird sie hier nicht weiter behandelt [6].

In der nachstehenden Tabelle sind die elementaren Elemente und Zustandsgrößen der Mechanik den jeweiligen funktionalen Analogien im Bereich der elektrischen Größen gegenübergestellt. Aus dieser Gegenüberstellung wird ersichtlich, dass der physikalische Wirkzusammenhang für die mechanischen Elementarelemente Nachgiebigkeit  $n$  (Feder), Masse  $m$  und Dämpfung  $d$ , demjenigen der elektrischen Elementarelemente Induktivität  $L$ , Kapazität  $C$  und ohmschem Leitwert  $1/R$  entspricht, wenn gleichzeitig den mechanischen Zustandsgrößen Kraft  $F$  und Schnelle  $v$  die elektrischen Größen Strom  $i$  und Spannung  $u$  analog gesetzt werden.

mechanisch		elektrisch	
Kraft	$F(t)$	$i(t)$	Strom
Schnelle	$v(t)$	$u(t)$	Spannung
Dämpfung	$d = \frac{F}{v}$	$\frac{1}{R} = \frac{i}{u}$	Leitwert
Masse	$n = \frac{F}{dv/dt}$	$n = \frac{i}{du/dt}$	Kapazität
Nachgiebigkeit	$n = \frac{v}{dF/dt}$	$L = \frac{u}{di/dt}$	Induktivität

Tabelle 2-1: Elektromechanische Analogie

Damit kann das Systemverhalten von mechanischen Systemen, die aus diesen Elementarelementen aufgebaut werden, durch ein funktionsgleiches elektrisches System ersetzt werden, das aus den analogen elektrischen Elementarelementen schaltungstreu zusammengesetzt ist. Der Nutzen dieser Analogie besteht darin, dass die weit entwickelten Methoden und Tools der elektrischen Schaltungsanalyse und Systemtheorie unmittelbar auch für die Analyse von mechanischen und akustischen Systemen herangezogen werden können. Im Folgenden wird insbesondere von der komplexen Rechnung zur Analyse des Übertragungsverhaltens im Frequenzbereich vorteilhaft Gebrauch gemacht. Dabei werden die mechanischen Systeme als äquivalente elektrische Zweipole modelliert:

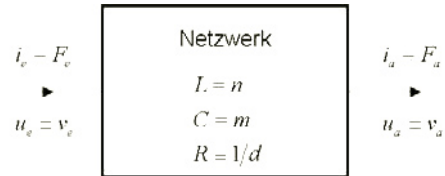


Bild 2-13: Signalflussbild mit mechanisch-/elektrischem Zweipol

Das Übertragungsverhalten zwischen einer Eingangsfunktion  $e(t)$  und einer Ausgangsfunktion  $a(t)$  wird im Zeitbereich durch Differentialgleichungen und im Frequenzbereich durch Übertragungsfunktionen beschrieben. Für die Übertragungsfunktionen gilt:

$$H(s) = \frac{A(s)}{E(s)}$$

$A(s)$  und  $E(s)$  stellen dabei die Laplace-Transformierten der Zeitfunktionen  $a(t)$  und  $e(t)$  dar. Werden für die Zeitfunktionen sinusförmige Verläufe mit der Kreisfrequenz  $\omega$  angenommen, so kann der Parameter  $s$  auch als  $j\omega$  im Sinne der komplexen Rechnung interpretiert werden.

In Tabelle 2-2 sind die gebräuchlichen Übertragungsfunktionen zusammengestellt. Diese beschreiben in unterschiedlicher Form die Beweglichkeit einer Struktur, indem die Verschiebung  $x$ , die Geschwindigkeit  $v$  oder die Beschleunigung  $a$  ins Verhältnis zur anregenden Kraft  $F$  gesetzt werden. Werden Eingangs- und Ausgangsgrößen an derselben Stelle betrachtet, so spricht man z.B. von *Punktadmittanz* usw., während man von *Transferadmittanz* spricht, wenn die Bewegung nicht an der Stelle der Krafteinwirkung ermittelt wird. Man beachte, dass bei der gewählten Analogie die Begriffe Impedanz und Admittanz im elektrischen und im mechanischen Fall gerade spiegelbildlich Anwendung finden. Um Konfusionen vorzubeugen, werden deshalb nachfolgend nur die Bezeichnungen für die mechanischen Größen verwendet, auch wenn elektrische Ersatzmodelle zur



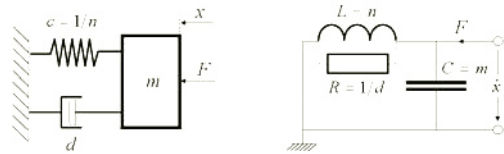
Anwendung kommen. Die Begriffe *dynamische Steifigkeit*, *dynamische Nachgiebigkeit* und *dynamische Masse* beschreiben im Gegensatz zu den gleichnamigen reellen Parametern der konzentrierten Elemente in **Tabelle 2-1** komplexe Übertragungsfunktionen und sind im Formelzeichen durch Großbuchstaben von den reellen Parametern der konzentrierten Elemente unterschieden.

Schwingweg (Verschiebung) $x$	$\frac{F(\omega)}{x(\omega)} = C$	Dynamische Steifigkeit
	$\frac{x(\omega)}{F(\omega)} = N$	Dynamische Nachgiebigkeit
Schwinggeschwindigkeit (Schnelle) $\dot{x} = v$	$\frac{F(\omega)}{v(\omega)} = Z$	Impedanz (Mitgang)
	$\frac{v(\omega)}{F(\omega)} = Y$	Mobilität (Admittanz)
Schwingbeschleunigung $\ddot{x} = a$	$\frac{F(\omega)}{a(\omega)} = M$	Dynamische Masse
	$\frac{a(\omega)}{F(\omega)} = A$	Akzeleranz (Inertanz)

**Tabelle 2-2:** Übertragungsfunktionen mit den gebräuchlichen Begrifflichkeiten<sup>3</sup>

### 2.2.3 Beispiel Einmassenschwinger

Bei Berücksichtigung der elektrischen Analogie lassen sich die Übertragungsfunktionen sehr einfach mit Hilfe der komplexen Rechnung aus den bekannten Maschen- und Knotengleichungen für elektrische Netzwerke bestimmen. Nachstehend sollen am Beispiel des einfachen Einmassen-Schwingers die elektromechanische Analogie sowie wesentliche Begrifflichkeiten demonstriert werden. In **Bild 2-14** sind für diesen Fall das mechanische und das elektrische Modell gegenübergestellt. Deutlich ist die schaltungstreue Topologie der mechanischen und der elektrischen Schaltung zu erkennen. Die Erdung des zweiten Pols der Kapazität im elektrischen Ersatzmodell entspricht dem Sachverhalt, dass die träge Masse des mechanischen Systems gemäß den Newtonschen Gleichungen ebenfalls gegen das ruhende Inertialsystem beschleunigt wird.



**Bild 2-14:** Mechanisches Modell und topologiegleiches elektrisches Analogon des Einmassenschwingers

Für die Kräfte des mechanischen Systems gilt:

$$F_m + F_d + F_c = F(t)$$

$$m \cdot \ddot{x} + d \cdot \dot{x} + c \cdot x = F(t)$$

Ersetzt man die Differentiation durch den Laplace-Operator  $s$ , so erhält man an Stelle der Differentialgleichung die algebraische Form:

$$m \cdot x \cdot s^2 + d \cdot x \cdot s + c \cdot x = F(t)$$

Daraus lässt sich durch einfache Umformung die Übertragungsfunktion für die scheinbare Nachgiebigkeit nach Tabelle 2-2 ermitteln:

$$\frac{x}{F} = N = \frac{1}{m \cdot s^2 + d \cdot s + c}$$

Differentiation bzw. Integration im Zeitbereich bedeutet im Laplace-Bereich Multiplikation bzw. Division mit dem Operator  $s$ . Somit erhält man durch Multiplikation mit  $s$  auf beiden Seiten der Gleichung auch sehr einfach den entsprechenden Zusammenhang für die Mobilität:

$$Y_{\text{mech}} = \frac{v}{F} = \frac{x \cdot s}{F} = \frac{s}{m \cdot s^2 + d \cdot s + c}$$

$$Y_{\text{mech}} = \frac{s \cdot n}{m \cdot n \cdot s^2 + d \cdot n + 1}$$

Der Summation der Teilkräfte im mechanischen System entspricht im elektrischen Ersatzmodell die Summation der Teilströme in den parallel geschalteten elektrischen Ersatzelementen. Nach den Regeln der komplexen Rechnung können deren Leitwerte einfach addiert werden:

$$Y_{\text{el}}(j\omega) = \frac{i}{u} = j \cdot \omega \cdot C + \frac{1}{j \cdot \omega \cdot L} + \frac{1}{R}$$

Der Kehrwert liefert die elektrische Impedanz:

$$\frac{1}{Y_{\text{el}}} = Z_{\text{el}} = \frac{j \cdot \omega \cdot L}{1 - \omega^2 L \cdot C + j \cdot \omega \cdot L / R}$$

<sup>3</sup> In der Praxis wird oft auch der Amplitudengang der komplexen Übertragungsfunktionen als *dynamische Steifigkeit* usw. benannt. Desweiteren werden synonym die Begriffe *scheinbare* bzw. *effektive* Steifigkeit usw. verwendet.

Gemäß **Tabelle 2-1** gelten folgende Äquivalenzen zwischen dem mechanischen und dem elektrischen System:

$$i = F$$

$$u = v = \dot{x}$$

$$C = m$$

$$L = n = \frac{1}{c}$$

$$R = \frac{1}{d}$$

Aus dem Vergleich der beiden Gleichungen für die mechanische Mobilität  $Y_{\text{mech}}$  und die elektrische Impedanz  $Z_{\text{el}}$  wird deutlich, dass die komplexe Übertragungsfunktion des elektrischen Systems mit derjenigen des mechanischen Systems identisch ist, wenn der Laplace-Operator  $s$  als komplexe Kreisfrequenz  $j\omega$  interpretiert wird:

$$Y_{\text{mech}} = Z_{\text{el}} = \frac{j \cdot \omega \cdot n}{1 - \omega^2 \cdot m \cdot n + j \cdot \omega \cdot n \cdot d}$$

Damit kann mit Hilfe der komplexen Rechnung auf einfache Weise das dynamische Übertragungsverhalten mechanischer Systeme im Frequenzbereich ermittelt werden. Im Folgenden wird zur Vereinfachung der Schreibweise für mechanische Systeme der Index<sub>(mech)</sub> weggelassen.

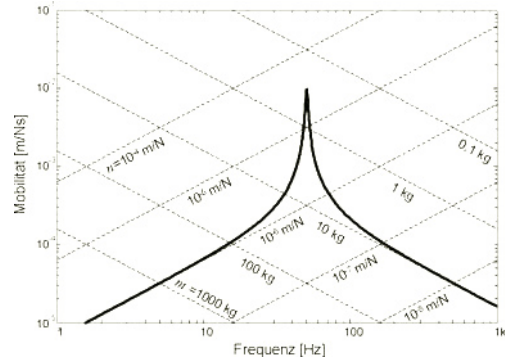
Die komplexe Übertragungsfunktion  $Y(j\omega)$  lässt sich in den Betrag  $|Y|$  und die Phase  $\varphi$  aufteilen:

$$Y(j\omega) = |Y|(\omega) \cdot e^{j\varphi(\omega)}$$

Der Betrag  $|Y|(\omega)$  wird als Amplitudengang, die Phase  $\varphi(\omega)$  wird als Phasengang bezeichnet. In der Vibroakustik ist normalerweise nur der Amplitudengang von Interesse, da der Mensch mit seinen Sinnesorganen den Phasengang der Schwingung nicht auflösen kann. Ausnahmen bilden kohärente Schwingungsphänomene, bei denen Interferenzeffekte auftreten. In diesem Fall haben die Phasenbeziehungen direkte Auswirkung auf den Amplitudengang. Der Amplitudengang lässt sich aus obiger Gleichung leicht bestimmen, indem der Betrag von Zähler und Nenner gebildet wird:

$$|Y|(\omega) = \frac{\omega \cdot n}{\sqrt{(1 - \omega^2 \cdot n \cdot m)^2 + (\omega \cdot n \cdot d)^2}}$$

In **Bild 2-15** ist der Amplitudengang dargestellt. Deutlich ist das typische resonanzhafte Verhalten eines Schwingungssystems 1. Ordnung zu erkennen.



**Bild 2-15:** Amplitudengang der Mobilität des Einmassenschwingers von Bild 2.14 ( $m=10\text{kg}$ ,  $n=10^{-6}$ ,  $d=100\text{Ns/m}$ )

Unterhalb der Resonanzfrequenz ist überwiegend nur die Steifigkeit wirksam und die Schwingungsamplitude steigt mit 20 dB/Dekade an, oberhalb der Resonanz wirkt praktisch nur noch die Masse und die Amplitude fällt mit 20 dB/Dekade ab. Bei geringer Dämpfung fällt die Resonanzfrequenz weitgehend mit der Resonanz  $\omega_0$  des ungedämpften Falles ( $d=0$ ) zusammen:

$$\omega_0^2 = \frac{1}{n \cdot m}$$

Bei geringer Dämpfung wird an der Stelle der Resonanzfrequenz  $\omega_0$  die Überhöhung der Amplitude nur durch die Dämpfung bestimmt:

$$|Y|_{\text{max}} \approx \frac{1}{d}$$

Interessieren wir uns an Stelle der Schwingungsschnelle  $v$  für den Schwingweg  $x$  bzw. für die Schwingbeschleunigung  $a$ , so muss die Geschwindigkeit integriert bzw. differenziert werden. Dies entspricht in der komplexen Rechnung der Division bzw. der Multiplikation mit  $j\omega$ :

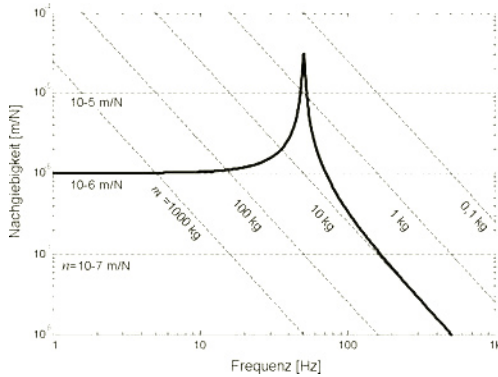
$$x(j\omega) = \frac{v(j\omega)}{j \cdot \omega}$$

$$a(j\omega) = v(j\omega) \cdot j \cdot \omega$$

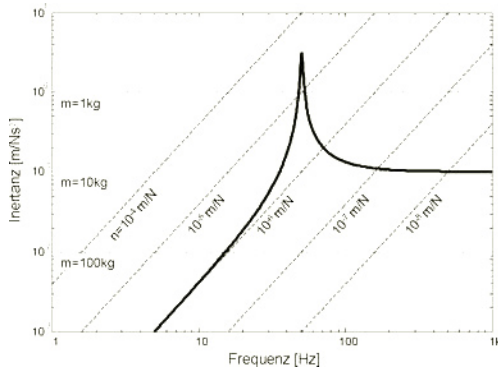
Die Übertragungsfunktionen für die dynamische Nachgiebigkeit und die Inertanz lassen sich damit aus der Mobilität einfach durch Division bzw. durch Multiplikation mit  $j\omega$  ermitteln:

$$N = \frac{Y}{j \cdot \omega} = \frac{n}{1 - \omega^2 \cdot n \cdot m + j \cdot \omega \cdot n \cdot d}$$

$$A = Y \cdot j \cdot \omega = \frac{-\omega^2 \cdot n}{1 - \omega^2 \cdot n \cdot m + j \cdot \omega \cdot n \cdot d}$$



**Bild 2-16:** Amplitudengang der dynamischen Nachgiebigkeit



**Bild 2-17:** Amplitudengang der Inertanz

Wie aus obigen Bildern ersichtlich wird, bedeutet die Division mit  $j\omega$  für den Amplitudengang eine „Linksrotation“ um 20 dB/Dekade, während die Multiplikation einen „Rechtsrotation“ um 20 dB/Dekade verursacht. Damit gilt außerhalb des Resonanzbereiches ein Systemverhalten wie in **Tabelle 2-3** dargestellt. Dieses typische Verhalten gilt auch für Schwingungssysteme mit mehr als einem charakteristischen Schwingungsmodus, wenn man das System unterhalb der kleinsten, bzw. oberhalb der größten Resonanzfrequenz betrachtet (Kapitel 16.5.1).

Größe [dB/Dekade]		$\omega \ll \omega_0$	$\omega \gg \omega_0$
Inertanz	$\frac{a}{F}$	+40	0
Mobilität	$\frac{v}{F}$	+20	-20
Nachgiebigkeit	$\frac{x}{F}$	0	-40

**Tabelle 2-3:** Grundsätzlicher Amplitudengang außerhalb des Resonanzbereiches

### 2.2.4 Elektroakustische Analogie

Während die elektromechanische Analogie in der Schwingungstechnik und in der Dämmungsakustik eine wichtige Rolle spielt, hat in der allgemeinen Akustik die elektroakustische Analogie einen ähnlichen Stellenwert. Die Gegenüberstellung in **Tabelle 2-4** zeigt, dass in diesem Fall der Schalldruck  $p$  und der Schallfluß  $q$  zu den elektrischen Größen Spannung  $u$  und Strom  $i$  äquivalent angenommen werden können. Über die formale Äquivalenz der Beziehungen ergibt sich dann, dass die elektrischen Komponenten Widerstand  $R$ , Kapazität  $C$  und Induktivität  $L$ , den konzentrierten akustischen Komponenten akustische Reibung  $R_a$ , akustische Nachgiebigkeit  $N_a$  und akustische Masse  $M_a$  gleichgesetzt werden können.

	akustisch		elektrisch	
Schallfluß	$q^{1/2}$	$i^{1/2}$	Strom	
Schalldruck	$p^{1/2}$	$u^{1/2}$	Spannung	
akustische Reibung	$R \cdot q$	$R \cdot i$	Widerstand	
akustische Nachgiebigkeit	$\int p \cdot dt$	$\int u \cdot dt$	Kapazität	
akustische Masse	$\int q \cdot dt$	$\int i \cdot dt$	Induktivität	

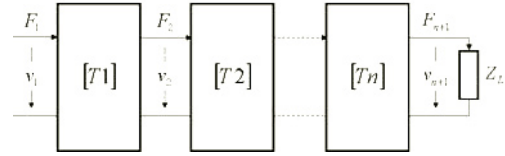
**Tabelle 2-4:** Akustisch-elektrische Analogie

### 2.2.5 Vierpoltheorie

In der Vibroakustik wird von der Beschreibung des Übertragungsverhaltens von Systemen durch Übertragungsfunktionen z.B. bei der Transferpfadanalyse Gebrauch gemacht (Kapitel 16.4). Das dieser Beschreibung zugrunde liegende Signalflussmodell mit Zweipol-Übertragungsgliedern besitzt allerdings den entscheidenden Nachteil, dass die Rückwirkung von nachgeschalteten Subsystemen auf das Übertragungsverhalten des vorhergehenden Subsystems nicht erfasst wird. Damit ist diese Beschreibungsmethode für die Substrukturierung eines komplexen Systems nur geeignet, wenn dieses in *rückwirkungsfreie* Teilsysteme zerlegt werden kann. Diese Rückwirkungsfreiheit kann in der Schwingungstechnik und Akustik in der Regel dann angenommen werden, wenn die Schnittstellen zwischen den Komponenten über ausreichend nachgiebige Isolationselemente verbunden sind. Sollen die Systemgrenzen bei der Substrukturierung unabhängig von diesen Voraussetzungen gezogen werden, so wird eine Beschreibungsmethode benötigt, welche die Rückwirkung mit erfasst.

Abgeleitet aus der Theorie elektrischer Netzwerke hat sich über die elektrischen Analogien auch für die

Analyse rückwirkungsbehafteter mechanischer Systeme die Beschreibung durch Vierpole<sup>4</sup> etabliert. Eine Motivation liegt in der Tatsache begründet, dass die Beschreibung von Vierpolen in Form von Matrizen eine leistungsfähige mathematische Methode darstellt, welche in neuerer Zeit zusätzlich sehr effizient durch Berechnungs- und Simulationsprogramme, wie z.B. Matlab-Simulink<sup>®</sup> oder Mathematika<sup>®</sup>, unterstützt wird.



**Bild 2-18:** Beschreibung eines rückwirkungsbehafteten mechanischen Systems durch Vierpole mittels Transfermatrizen

Unter einem Vierpol versteht man einen Übertragungsblock mit zwei Eingängen und zwei Ausgängen. Das Übertragungsverhalten jedes linearen Vierpols kann durch zwei Gleichungen beschrieben werden, welche durch Linearkombination die je zwei Eingangs- und Ausgangsgrößen verknüpfen. Für die Formulierung der Gleichungen gibt es damit prinzipiell sechs Möglichkeiten. In der Akustik und Schwingungstechnik haben sich insbesondere die Darstellung in Form der Impedanzmatrix sowie der Transfermatrix<sup>5</sup> etabliert. Ein mechanischer Vierpol mit der Kraft  $F$  und der Bewegungsgeschwindigkeit  $v$  an Eingang und Ausgang lässt sich beispielsweise in Form der Impedanzmatrix  $[Z]$  wie folgt beschreiben:

$$F_1 = Z_{11} \cdot v_1 + Z_{12} \cdot v_2$$

$$-F_2 = Z_{21} \cdot v_1 + Z_{22} \cdot v_2$$

oder in Matrix-Schreibweise:

$$\begin{pmatrix} F_1 \\ -F_2 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} Z_{11} & Z_{12} \\ Z_{21} & Z_{22} \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix} = [Z] \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$

Die Transfermatrix  $[T]$  ergibt sich aus folgender Darstellungsform:

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ F_1 \end{pmatrix} = [T] \cdot \begin{pmatrix} v_2 \\ F_2 \end{pmatrix}$$

Wird nun ein Gesamtsystem durch hintereinanderschalten (Kettenschaltung) von Teilsystemen gebildet, so ergibt sich die Transfermatrix für das Gesamtsystem sehr einfach aus der Multiplikation der Transfermatrizen der einzelnen Teilsysteme:

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ F_1 \end{pmatrix} = [T] \cdot \begin{pmatrix} v_{n+1} \\ F_{n+1} \end{pmatrix}$$

$$[T] = [T1] \cdot [T2] \cdot \dots \cdot [Tn]$$

Unabhängig vom konkreten Aufbau der einzelnen Vierpole haben die Elemente der Matrizen eine physikalische Bedeutung, welche auch dazu genutzt werden kann, um durch Messung an Eingang und Ausgang (black box) oder aus der Kenntnis der physikalischen Zusammenhänge innerhalb eines Vierpols (white box) die Elemente der Matrizen zu bestimmen. So gelten beispielsweise für die Elemente der Impedanzmatrix die Definitionsgleichungen von **Tabelle 2-5**.

$Z_{11} = \left. \frac{F_1}{v_1} \right _{v_2=0}$	Eingangsimpedanz
$Z_{12} = \left. \frac{F_1}{v_2} \right _{v_1=0}$	Transferimpedanz rückwärts
$Z_{21} = - \left. \frac{F_2}{v_1} \right _{v_2=0}$	Transferimpedanz vorwärts
$Z_{22} = - \left. \frac{F_2}{v_2} \right _{v_1=0}$	Ausgangsimpedanz

**Tabelle 2-5:** Koeffizienten der Impedanzmatrix

Die verschiedenen Beschreibungsformen sind grundsätzlich äquivalent. Deshalb können sie direkt ineinander umgerechnet werden. Für die Umrechnung der Impedanzmatrix in die Transfermatrix gilt z.B. der folgende Zusammenhang:

$$[T] = \frac{1}{Z_{12}} \begin{bmatrix} Z_{22} & 1 \\ \det(Z) & Z_{11} \end{bmatrix}$$

Aus den Definitionsgleichungen in **Tabelle 2-5** lassen sich die Matrizen für konkrete Vierpole ableiten. In **Tabelle 2-6** sind die Transfermatrix und die Impedanz- bzw. Admittanzmatrix für elementare Übertragungsglieder aufgelistet.

<sup>4</sup> In der Literatur auch Zweitor genannt

<sup>5</sup> In der Literatur auch Kettenmatrix genannt

Vierpol	$[T]$	$[Y]=[Z]^{-1}$
	$\begin{bmatrix} 1 & Y \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} Z & Z \\ Z & Z \end{bmatrix}$
	$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ Z & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} Y & Y \\ Y & Y \end{bmatrix}$
	$\begin{bmatrix} 1+Y_1Z_2 & Y_1 \\ Z_2 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} Y_1+Y_2 & Y_2 \\ Y_2 & Y_2 \end{bmatrix}$
	$\begin{bmatrix} 1 & Y_2 \\ Z_1 & 1+Y_2Z_1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} Z_1+Z_2 & Z_2 \\ Z_2 & Z_2 \end{bmatrix}$

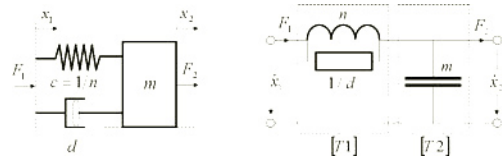
**Tabelle 2-6:** Matrizen elementarer Vierpole

Sind die Matrixelemente und die Abschlußimpedanz  $Z_L$  bekannt, so lassen sich daraus alle interessierenden Übertragungsfunktionen bestimmen. In **Tabelle 2-7** sind diese in Abhängigkeit von den Elementen der Transfermatrix dargestellt:

Kraftübertragung	$\frac{F_2}{F_1} = \frac{1}{T_{22} + T_{21} / Z_L}$
Geschwindigkeitsübertragung	$\frac{v_2}{v_1} = \frac{1}{T_{11} + T_{12} \cdot Z_L}$
Eingangsimpedanz	$\frac{F_1}{v_1} = \frac{T_{21} / Z_L + T_{22}}{T_{11} / Z_L + T_{12}}$
Ausgangsimpedanz	$\frac{F_2}{v_2} = \frac{T_{21} / Z_L + T_{11}}{T_{22} / Z_L + T_{12}}$
Transferadmittanz vorwärts	$\frac{v_2}{F_1} = \frac{1 / Z_L}{T_{21} / Z_L + T_{22}}$
Transferimpedanz vorwärts	$\frac{F_2}{v_1} = \frac{1}{T_{11} / Z_L + T_{12}}$

**Tabelle 2-7:** Übertragungsfunktionen in Abhängigkeit von den Elementen der Transfermatrix

Beispielhaft sei nachstehend der Einmassenschwinger gemäß **Bild 2-14** betrachtet. Im Unterschied zu Kapitel 2.2.3 soll in diesem Fall am Fußpunkt angeregt werden:



**Bild 2-19:** Einmassenschwinger mit Fußpunktanregung in Vierpoldarstellung

Die Transfermatrix  $[T1]$  bestimmt sich aus der Mobilität  $Y_n$  des Feder-Dämpfer-Systems:

$$[T1] = \begin{bmatrix} 1 & Y_n \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{mit } Y_n = \frac{s \cdot n}{s \cdot n \cdot d + 1}$$

Die Transfermatrix  $[T2]$  bestimmt sich aus der Impedanz  $Z_m$  der trägen Masse:

$$[T2] = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ Z_m & 1 \end{bmatrix} \quad \text{mit } Z_m = s \cdot m$$

Für das Gesamtsystem gilt:

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ F_1 \end{pmatrix} = [T] \cdot \begin{pmatrix} v_2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

mit

$$[T] = [T1] \cdot [T2] = \begin{bmatrix} 1 + Y_n \cdot Z_m & Y_n \\ Z_m & 1 \end{bmatrix}$$

Daraus lässt sich nach **Tabelle 2-7** z.B. für die Geschwindigkeits-Übertragungsfunktion folgender Ausdruck ableiten ( $Z_L = 0$ ):

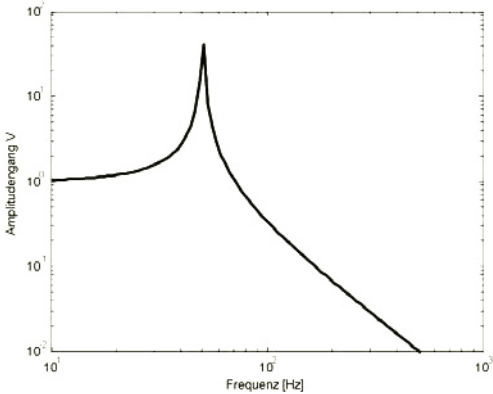
$$V = \frac{v_2}{v_1} = \frac{1}{T_{11}} = \frac{s \cdot n \cdot d + 1}{s^2 \cdot m \cdot n + s \cdot n \cdot d + 1}$$

Dieses Ergebnis kann man leicht durch Aufstellen der Differentialgleichungen für das mechanische System oder durch komplexe Rechnung anhand der elektrischen Analogie verifizieren (siehe dazu Kapitel 2.2.3). Eine Matlab®-Funktion für den Amplitudengang obiger Übertragungsfunktion ist in **Tabelle 2-8** dargestellt.

Wie das vorstehende Beispiel zeigt, sind die elektromechanischen Vierpole unmittelbar geeignet, mechanische Schwingungssysteme mit ihren Rückwirkun-

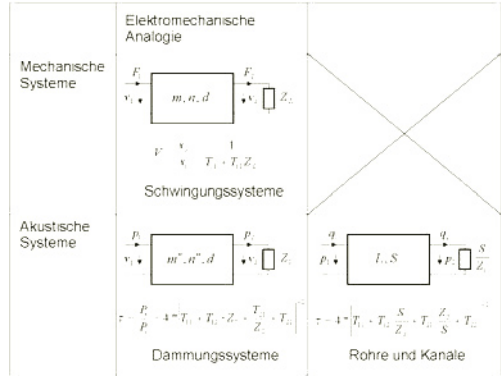
```
function[f,V]=Feder_Masse_System(n,m,d)
f=logspace(1,3,100);
for i=1:length(f)
s=j*2*pi*f(i);
Yn=s*n/(s*n*d+1);
T1=[1 Yn; 0 1];
Zm=s*m;
T2=[1 0; Zm 1];
T=T1*T2;
V(i)=abs(1/T(1,1));
end;
```

**Tabelle 2-8:** Matlab®-Funktion für das Feder-Masse-System von **Bild 2-19**



**Bild 2-20:** Matlab®-Darstellung des Amplitudenganges von  $V$  mit  $n = 10^3$ ;  $m = 10^2$ ;  $d = 10^3$

gen zu beschreiben. Davon wird u.a. in Kapitel 3 Gebrauch gemacht. Ersetzt man die mechanische Kraft  $F$  durch den Schalldruck  $p$  und interpretiert die Bewegungsgeschwindigkeit als Schallschnelle, so kann die identische elektromechanische Beschreibungsform auch für akustische Systeme herangezogen werden (u.a. Kapitel 5). Bei der Beschreibung des akustischen Übertragungsverhaltens in Rohren und Kanälen (Kapitel 5.7) mit Hilfe der Transfermatrix-Methode wird im Gegensatz dazu die elektroakustische Analogie genutzt. Damit muss in vorstehenden Gleichungen die Kraft  $F$  durch den Schallfluß  $q$  und die Schnelle  $v$  durch den Schalldruck  $p$  ersetzt werden (**Bild 2-21**). In beiden akustischen Fällen wird das Übertragungsverhalten normalerweise nicht durch die Übertragungsfunktionen von **Tabelle 2-7**, sondern durch den sogenannten Transmissionsgrad  $\tau$  beschrieben. Dieser stellt das Verhältnis von eingestrahelter zu übertragener Energie dar (Kapitel 5.2.3).



**Bild 2-21:** Allgemeine Methodik der Vierpolbeschreibung von vibroakustischen Systemen

**Literatur**

- [1] Zwicker, E.; Fastl, H.: Psychoacoustics, Springer Verlag Berlin/Heidelberg/New York, 2nd Edition, 1999
- [2] FVV Forschungsvorhaben „Störgeräusch“, Beurteilung und Katalogisierung von Störgeräuschen bei Verbrennungsmotoren, Forschungsvereinigung Verbrennungskraftmaschinen e.V. Frankfurt am Main, Heft 746, 2001
- [3] FVV Forschungsvorhaben „Motorgeräuschgestaltung II“ Gestaltung des Geräusches von Verbrennungsmotoren zur Beeinflussung des Höreindrucks unter Berücksichtigung der Luft- und Körperschallübertragung, Forschungsvereinigung Verbrennungskraftmaschinen e.V., Frankfurt am Main, Heft 746, 2002
- [4] Aigner, J.: Zur zuverlässigen Beurteilung von Fahrzeugen. ATZ Automobiltechnische Zeitschrift 84 (1982), Nr. 9, S. 447–450
- [5] Goldstein, E. B.: Wahrnehmungspsychologie: eine Einführung; Dt. Übers. hrsg. von Manfred Ritter; Spectrum Verlag Heidelberg, Berlin, Oxford (1997)
- [6] Zwicker, E.; Zollner, M. (1987). Elektroakustik, Springer-Verlag, Berlin u. a.
- [7] Beitz, W. und G. Pahl: Konstruktionslehre – Methoden und Anwendung. Springer, Berlin, 4. Auflage, 1997
- [8] Ehrlenspiel, Klaus: Integrierte Produktentwicklung – Methoden für Prozessorganisation, Produkterstellung und Konstruktion. Carl Hanser Verlag, München, 1995
- [9] Fastl, H.: Audio-visual interactions in loudness evaluation, 18th ICA, Kyoto (2004), 1161–1166
- [10] Koordinierungs- und Beratungsstelle der Bundesregierung für Informationstechnik in der Bundesverwaltung (KBS): Grundlagen des V-Modells, 2004