

<b>1</b>	<b>Entwicklungstrends und aktuelle Antriebsoptionen bei selbstfahrenden Arbeitsmaschinen</b>	<b>1</b>
1.1	Übersicht der aktuellen Antriebskonfigurationen und Systementwicklungen in selbstfahrenden mobilen Arbeitsmaschinen	1
1.2	Merkmale der aktuellen Systemoptionen	11
1.3	Rahmenbedingungen der aktuellen Systemprodukte und produktspezifische Merkmale	20
1.4	Systemspezifische Merkmale – Zusammenwirken der einzelnen Produkte im Gesamtsystem	27
1.5	Berechnung und Definition der Systemprodukte und Grundbeziehungen der physikalischen Größen und Formelsammlung	32
1.6	Auslegungsbeispiel eines hydrostatischen Fahrtriebs und Arbeitshydraulik	39
<b>2</b>	<b>Substitution der bisherigen Systeme im Kontext der E-Mobilität</b>	<b>47</b>
2.1	Definition der Fahrzeugklassen – und Typen für die Substitution im Kontext der verfügbaren Ladestrukturen und Marktanforderungen	47
2.2	Plattformstrategie	47
2.3	Technische Rahmenbedingungen	48
2.4	Systemvorgaben für die Substitution	57
<b>3</b>	<b>E-Mobilitätssysteme</b>	<b>61</b>
3.1	Vergleich beider Systeme – <i>MILD HYBRID</i> – vollelektrischen Antrieb	69
<b>4</b>	<b>Analogien der bisherigen hydraulischen Fahrdaten zum E – Antrieb</b>	<b>71</b>
<b>5</b>	<b>Systemoptimierung</b>	<b>77</b>
<b>6</b>	<b>Softwareentwicklung und Definition des Systemalgorithmus</b>	<b>99</b>
<b>7</b>	<b>Produktanforderungen</b>	<b>109</b>
7.1	Hydraulik	109
7.2	Kühlung	115

7.3	Synchronmotoren .....	118
7.4	Batterie .....	121
7.5	Controller .....	123
<b>8</b>	<b>Auslegungsbeispiele .....</b>	<b>125</b>
<b>9</b>	<b>Zusammenfassung .....</b>	<b>137</b>
<b>Erratum zu: Transformation der hydrostatischen Antriebstechnik zur</b>		
<b>E-Mobilität .....</b>		<b>E1</b>
	<b>Stichwortverzeichnis .....</b>	<b>145</b>