

Das sind die Komponenten des Systems

Die Eingabe des Lenkwinkels wird über Sensoren in ein elektrisches Signal gewandelt und per Kabel an das Lenkgetriebe übertragen. Die benötigte Lenkkraft wird durch einen kleinen Motor an der Lenkradnabe simuliert.

▪ Flaches Lenkrad

Anstatt eines runden kommt ein flaches Lenkrad zum Einsatz, das eine bessere Übersichtlichkeit und einen leichteren Einstieg bietet.

▪ Redundante Architektur

Beim Steer-by-Wire-System gibt es zwei Signal-Pfade, wodurch die Lenkfähigkeit stets sichergestellt ist. Es stehen zwei Batterien und zwei Aktuatoren am Lenkrad und zwei an den Vorderrädern zur Verfügung. Bei einem Totalausfall greift noch die Hinterachslenkung.

