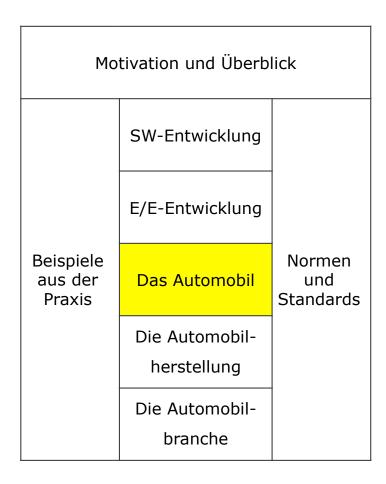


# Vorlesung Automotive Software Engineering Teil 4 Das Automobil (1-1) Sommersemester 2015

Prof. Dr. rer. nat. Bernhard Hohlfeld Bernhard.Hohlfeld@mailbox.tu-dresden.de Technische Universität Dresden, Fakultät Informatik Honorarprofessur Automotive Software Engineering

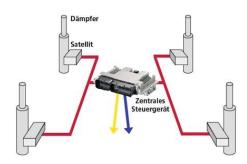


### Vorlesung Automotive Software Engineering











#### Lernziele Das Automobil

- Das Automobil (PKW) als technisches System verstehen
- Die verschiedenen technischen Teilsysteme ("Domänen") kennenlernen
- Beispiele für softwarebasierte Funktionen in den verschiedenen Domänen kennenlernen
- Grundlegende Unterschiede PKW / LKW und deren Auswirkung auf softwarebasierte Funktionen kennenlernen
- Softwarebasierte Funktionen in Landmaschinen kennenlernen (evtl. Prüfung)



#### 4. Das Automobil

- 1. Domänen
- 2. Lastkraftwagen (LKW)
- 3. Landmaschinen



#### 4. Das Automobil

- 1. Domänen
- 2. Lastkraftwagen (LKW)
- 3. Landmaschinen



#### Entwicklungshistorie

#### 1886:

Carl Benz konstruiert das erste Automobil (Benz Motorwagen) mit Merkmalen, die teilweise heute noch zu finden sind (z. B. bei der Lenkung)

#### 1886:

Gottlieb Daimler bestellt bei der Wagenbaufirma Wilhelm Wimpff & Sohn in Stuttgart eine Kutsche und baut seinen Motor ein (Daimler Motorkutsche).

#### Heute:

Automobile sind komplexe mechatronische Systeme mit hohem Software-Anteil sowie interner und externer Vernetzung









### Entwicklungshistorie

- Heute:
  - E/E-Umfänge inkl.
    - Heizung,
    - Lüftung,
    - Klima und
    - Kabelbaum
  - erfordern 20-40% der Herstellungskosten eines PKW
- Zukunft:
  - Umfassendes Energiemanagement auf E/E-Basis
    - Elektrifizierung von Nebenaggregaten
    - Elektrofahrzeuge
    - Hybridfahrzeuge
  - Ersatz mechanisch-hydraulischer Strukturen durch E/E
  - Adaptive Systeme
  - Kostenanteil der E/E-Umfänge > 50% bei Entwicklung und Produktion!



## Entwicklungshistorie

## Die Entwicklung der Elektronik/Software



Elektronische Einspritzung Check Control Geschwindigkeitsregler Zentralverriegelung

r S

Elektronische Getriebesteuerung
Elektronische
Klimaregelung
ASC Anti Slip Control
ABS Anti Blocking Sys.
Telefon
Sitzheizungssteuerung
Autom. Spiegelabblendung



Navigationssystem
CD-Wechsler
ACC Adaptive Cruise
Control
Airbags
DSC Dynamic
Stability Control
Adaptive Getriebesteuerung
Rollstabilisierung
Xenon Licht
BMW Assist
RDS/TMC
Spracheingabe
Notruf



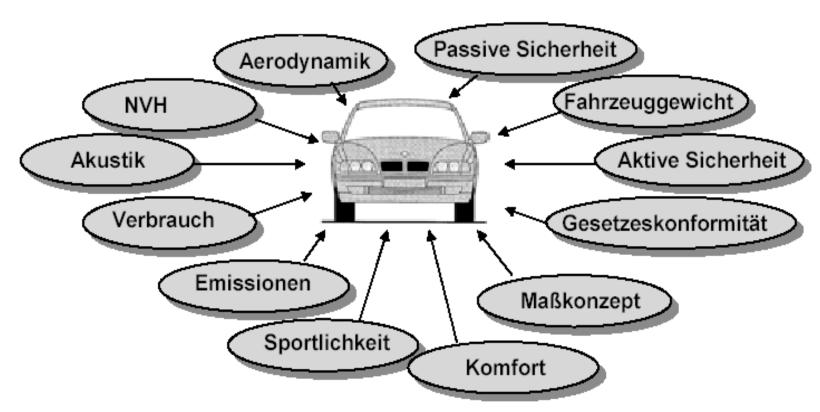
ACC Stop&Go **BFD** ALC KSG 42-Volt Internet Portal GPRS, UMTS **Telematics** Online Services Blue Tooth Car Office Local Hazard Warning Integrated Safty System Steer/Brake-By-Wire I-Drive Spurhalteunterstützung Personalisierung SW Update Force Feedback Pedal

1980 1990 2000 2010

Vernetzungsgrad



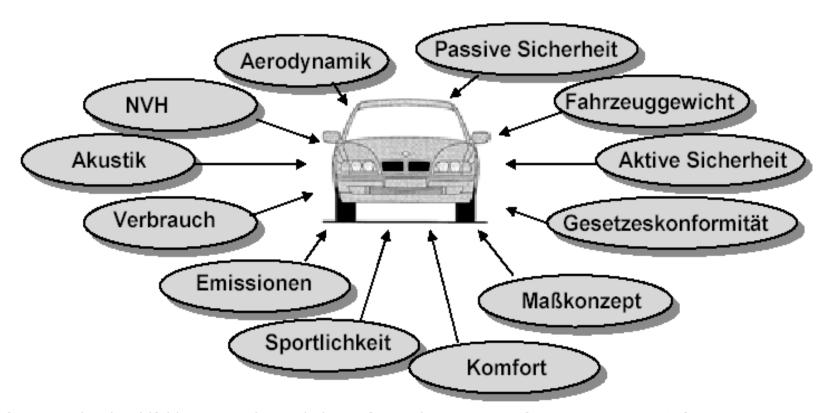
- An ein modernes Automobil werden die unterschiedlichsten Anforderungen gestellt.
- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.



Prof



- An ein modernes Automobil werden die unterschiedlichsten Anforderungen gestellt.
- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- NVH: Noise, Vibrations, Harshness





#### **NVH Noise Vibration Harshness**

 Noise, Vibration, Harshness (deutsch.: Geräusch, Vibration, Rauheit) oder kurz NVH ist inzwischen auch im deutschsprachigen Raum die Bezeichnung für als Geräusch hörbare oder als Vibration spürbare Schwingungen in Kraftfahrzeugen oder an Maschinen. Rauheit bzw. Harshness bezeichnet den sowohl hör- als auch fühlbaren Übergangsbereich im Bereich von 20 Hz bis 100 Hz ("Dröhnender Bass").

Quelle: Wikipedia (Text)

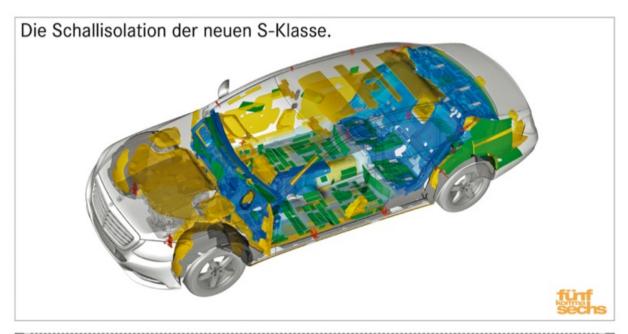
http://www.daypp.com/
products\_nvh.html
(Bilder)





## Beispiel für NVH-Massnahmen

 Quelle: http://5komma6.mercedes-benz-passion.com/wp-content/uploads/2013/03/ W222\_NVH\_Massnahmen.jpg



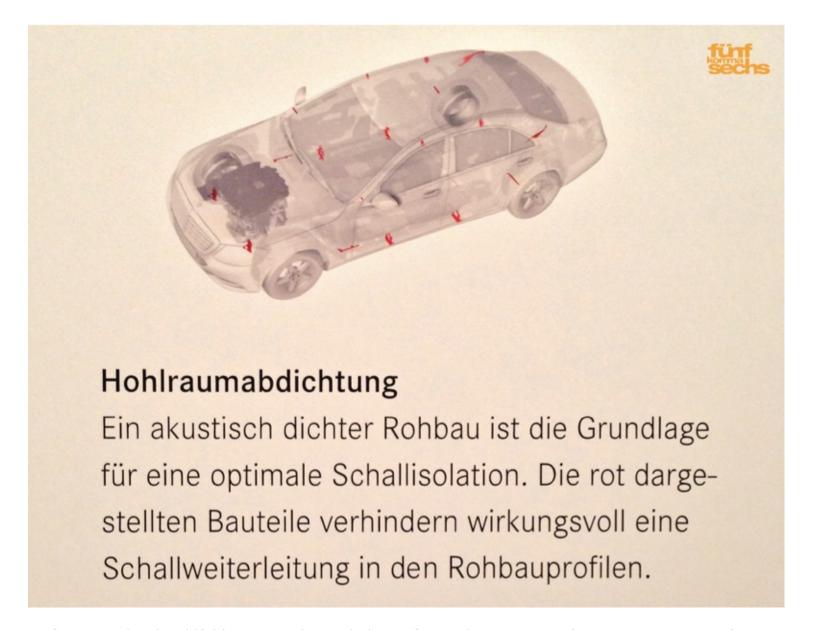
■ Blau: Isolationsbauteile mit Schwerschicht
(Bodenbelag mit hoher Transparenz)
Gelb: Absorber (Schäume & Vliese)
Grün: Körperschallbedämpfung
Rot: Rohbauschäume
Dunkelgrau: Textile Radlauf- und Unterbodenverkleidungen



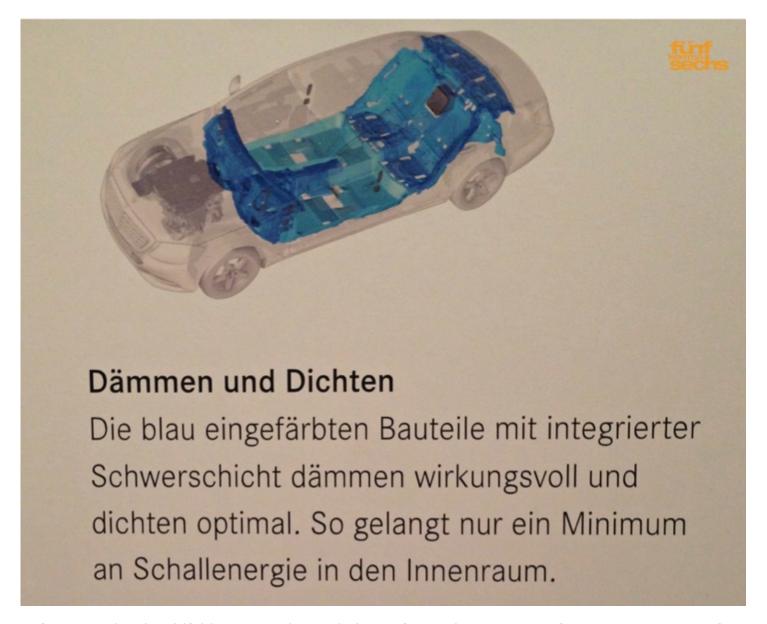
## Quelle für die folgenden Abbildungen

• http://www.google.de/imgres? q=w222+bilder&client=safari&sa=X&rls=en&biw=673&bih=585&tbm=isch&tbnid=S\_vv7QxvoiQLXM:&imgrefurl=http://www.chromjuwelen.com/de/network/246/168099-nvh-benchmark-im-segment-die-neue-s-klasse-w222.html&docid=HJZfwwi8zwaF7M&imgurl=http://5komma6.mercedes-benz-passion.com/wp-content/uploads/2013/03/w222\_antriebsstrang.jpg&w=1800&h=1215&ei=CajmUeDCHcPUswalz4D4DQ&zoom=1&iact=hc&vpx=5&vpy=281&dur=4930&hovh=184&hovw=273&tx=139&ty=200&page=7&tbnh=138&tbnw=215&start=89&ndsp=17&ved=1t:429,r:89,s:0,i:355

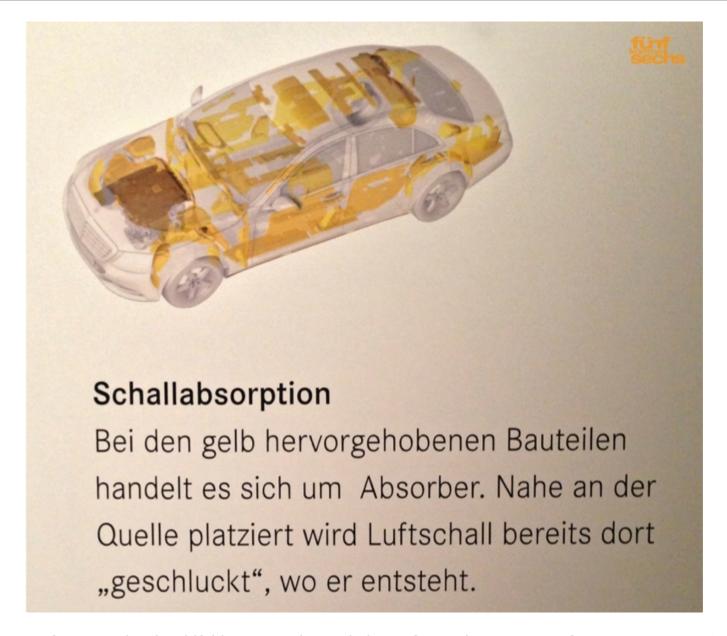




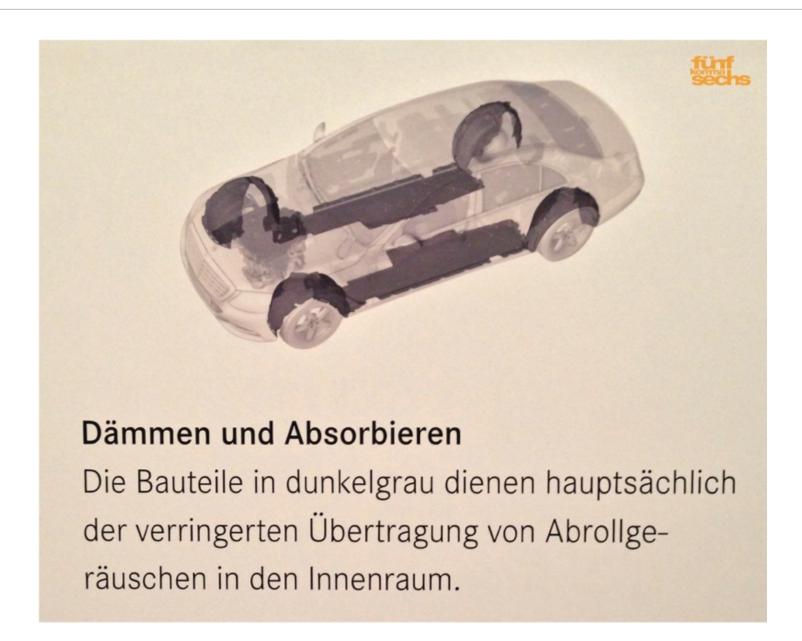










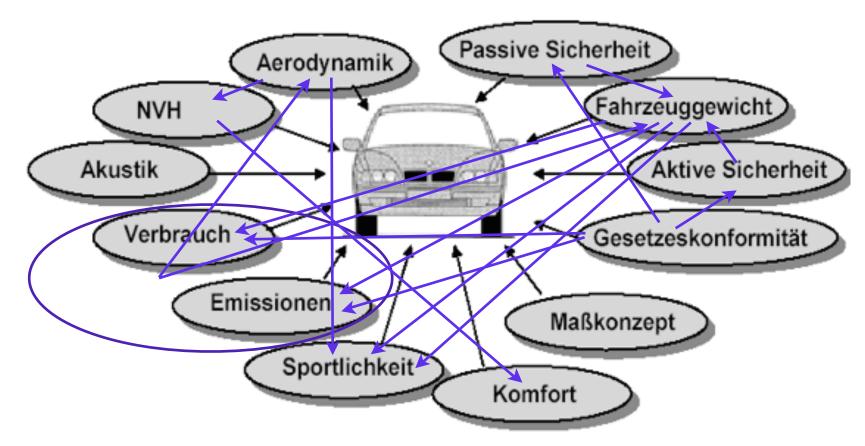






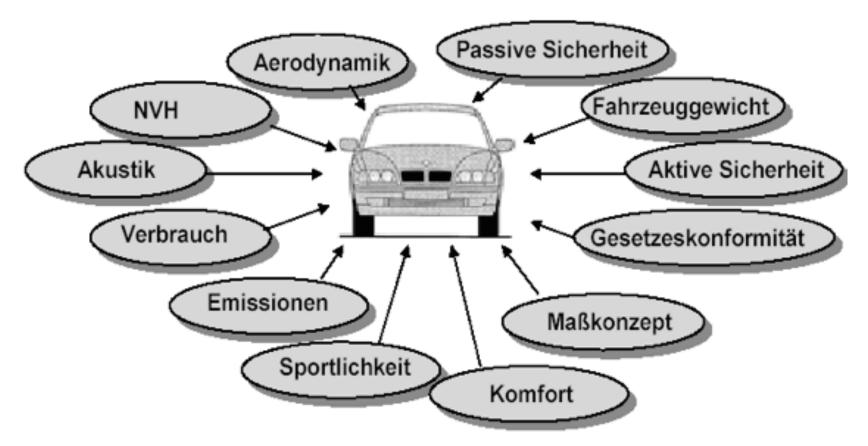


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



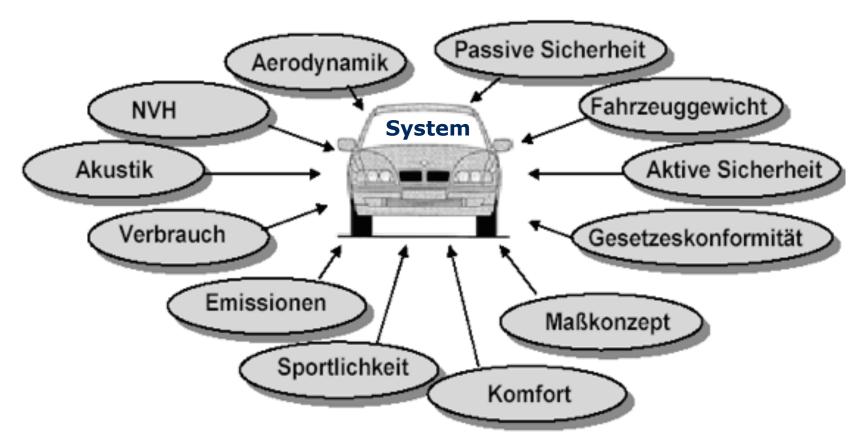


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



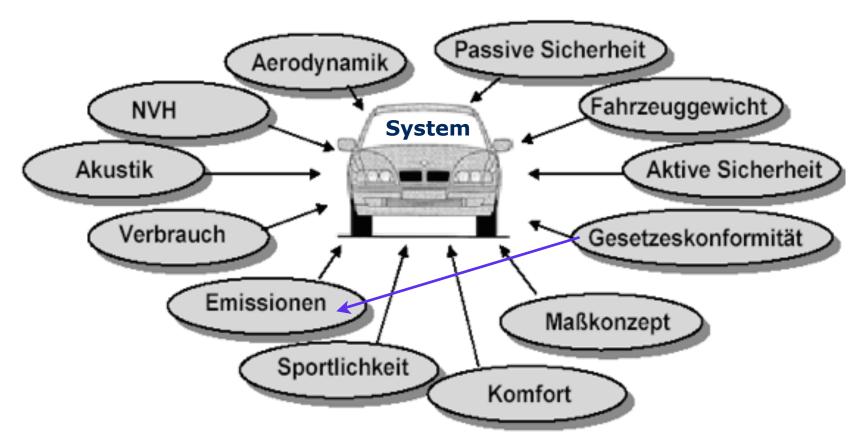


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



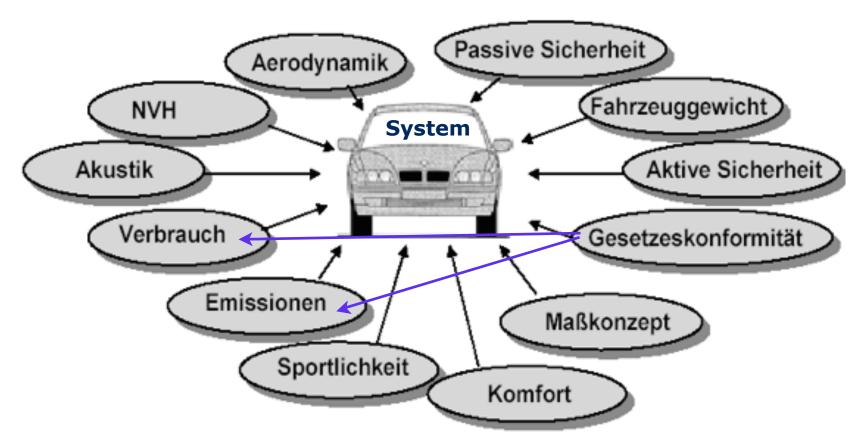


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



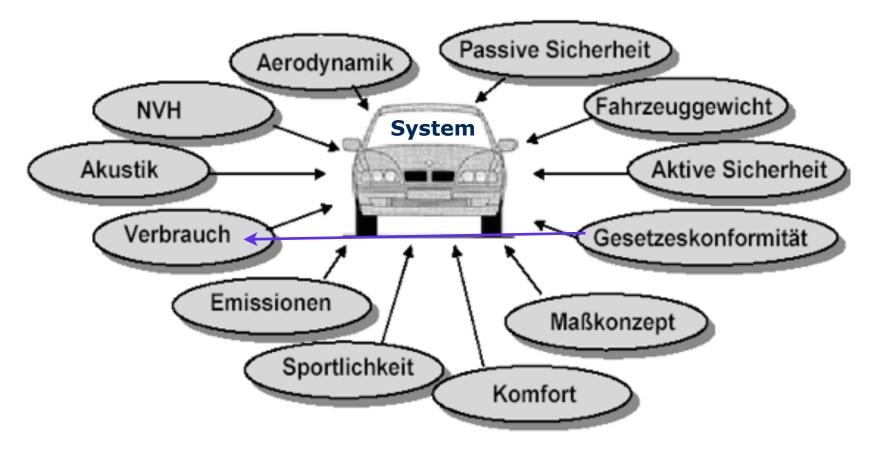


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



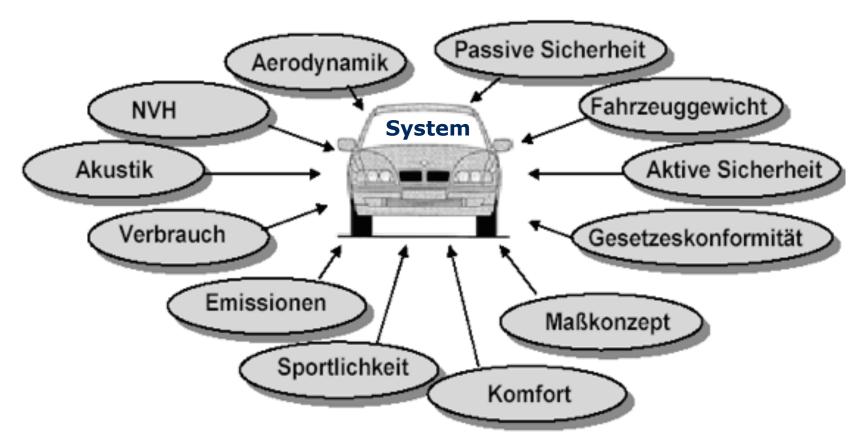


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



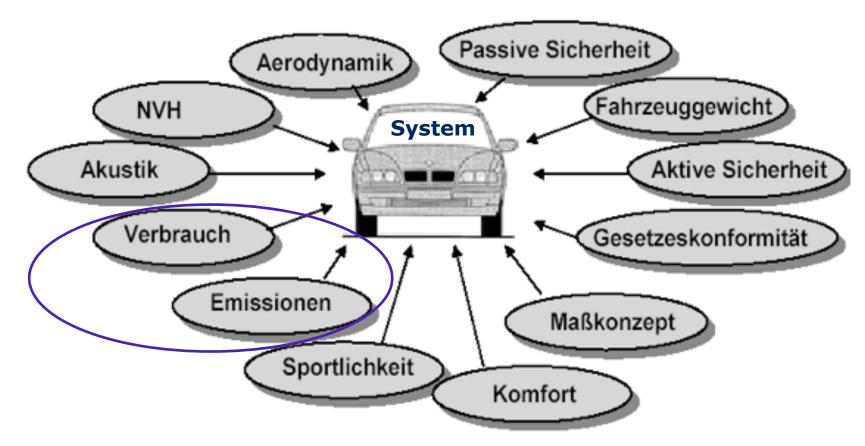


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



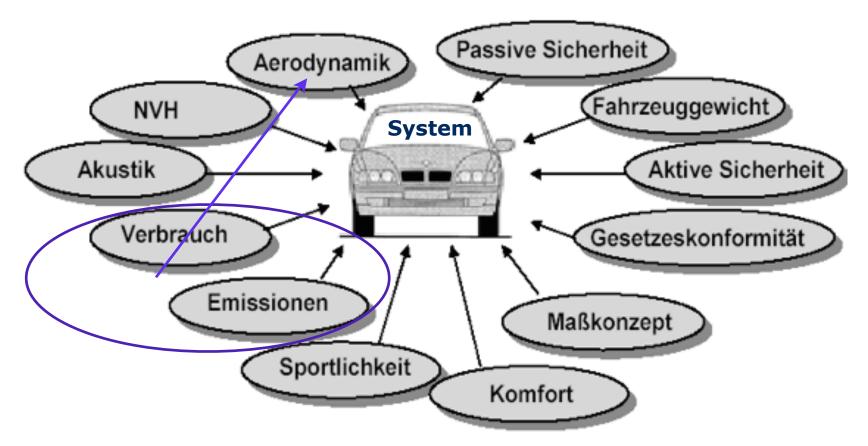


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



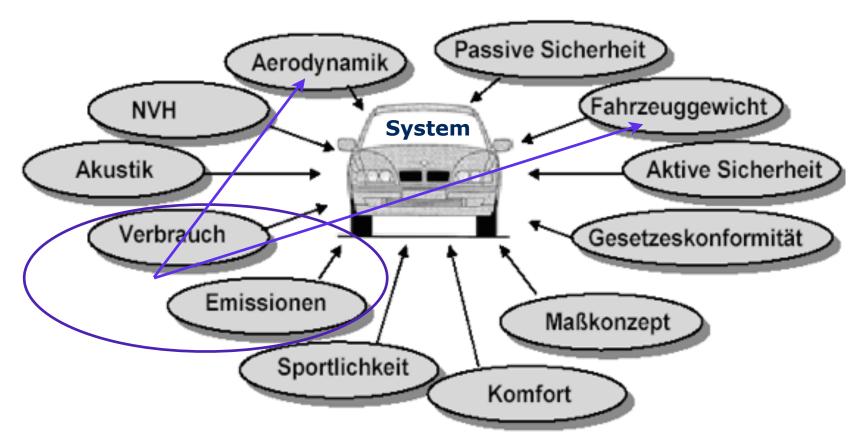


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



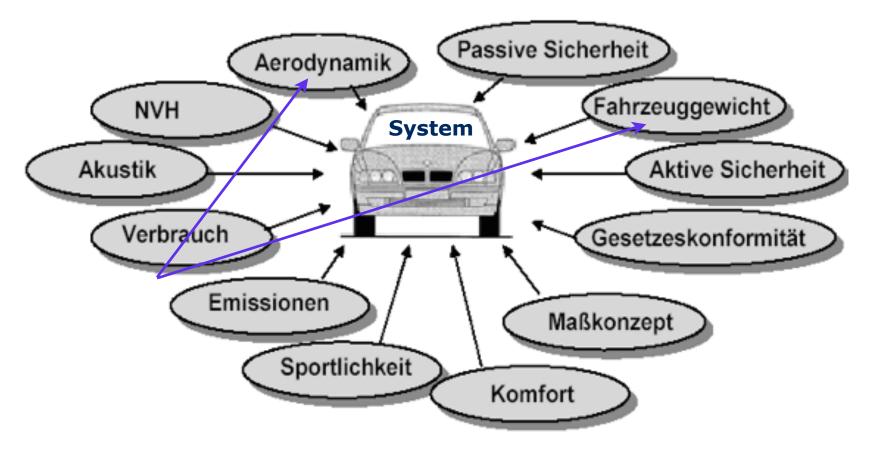


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



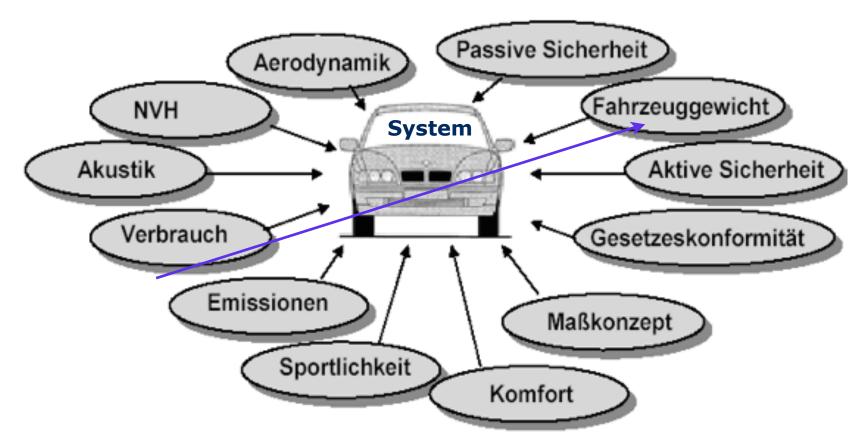


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



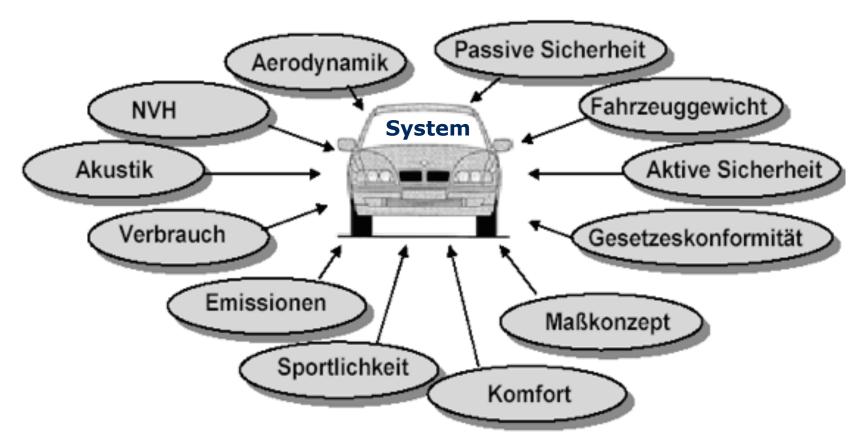


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



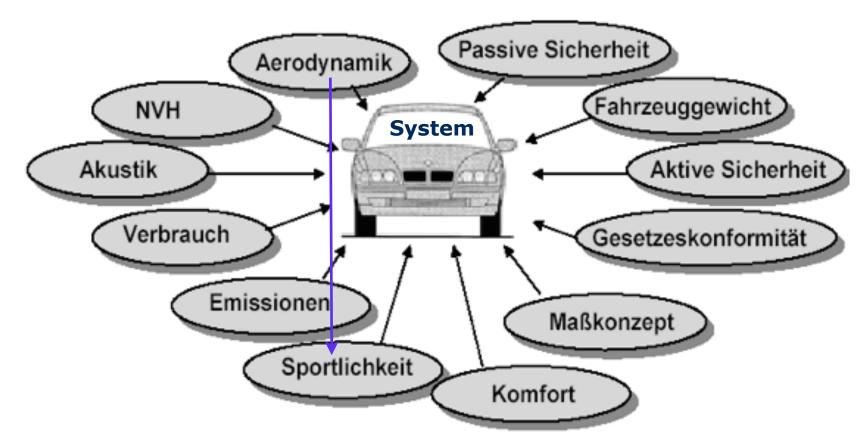


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



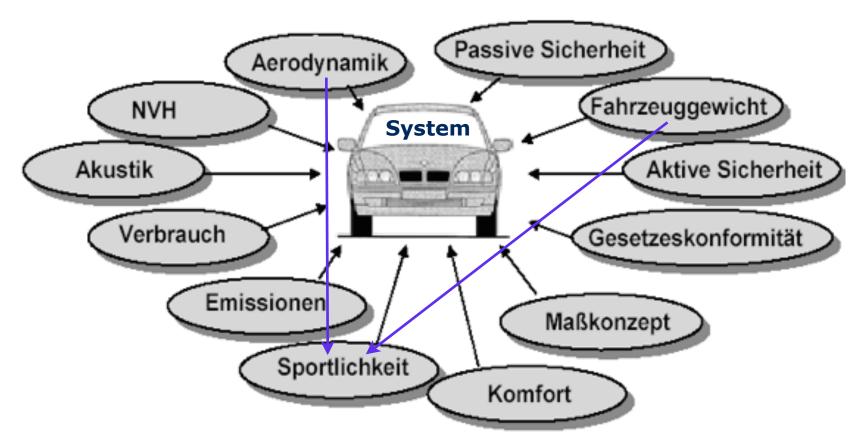


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



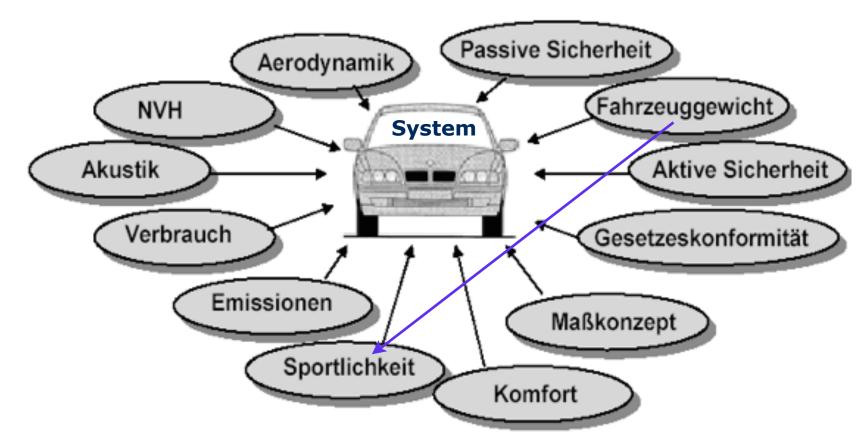


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



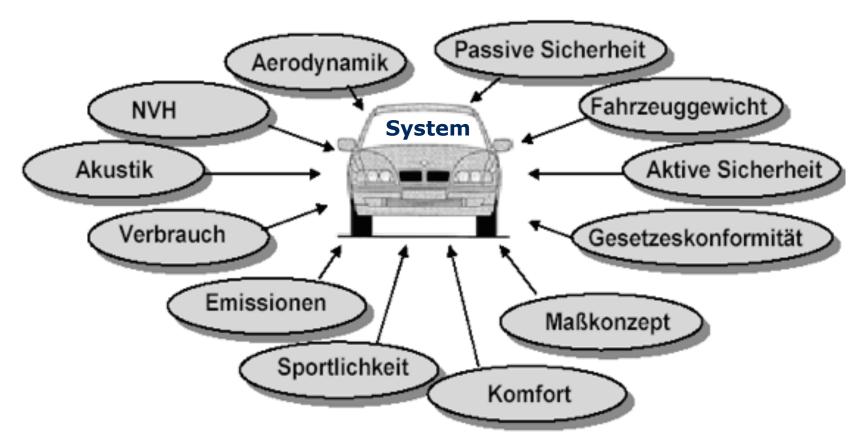


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



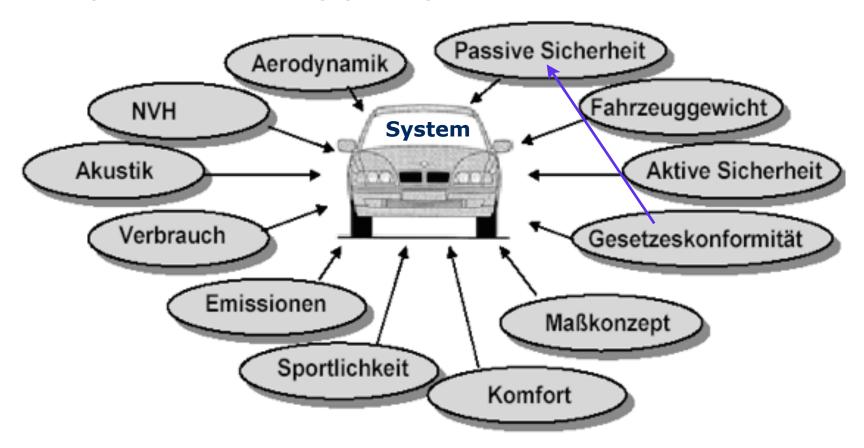


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



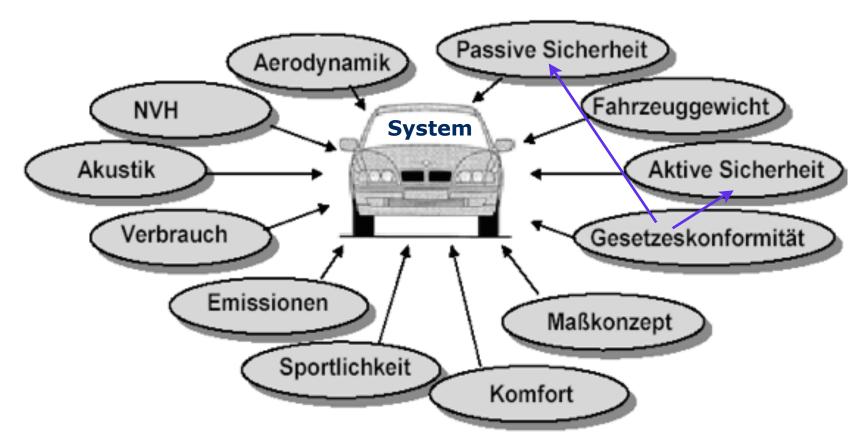


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



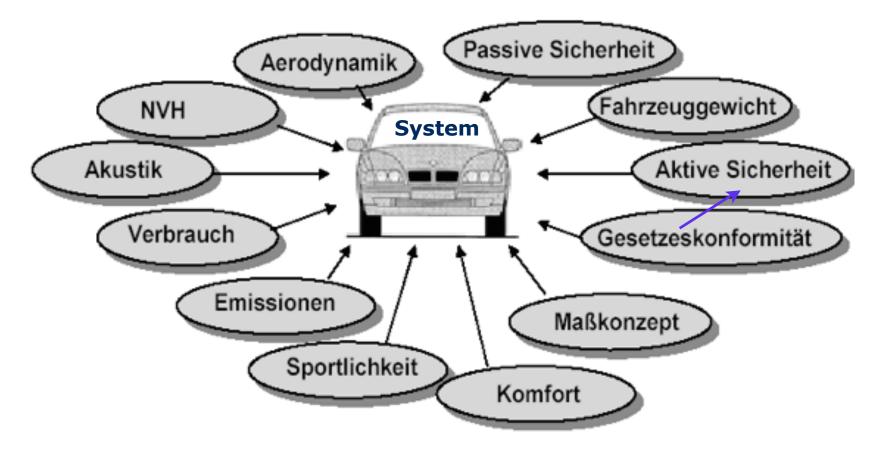


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



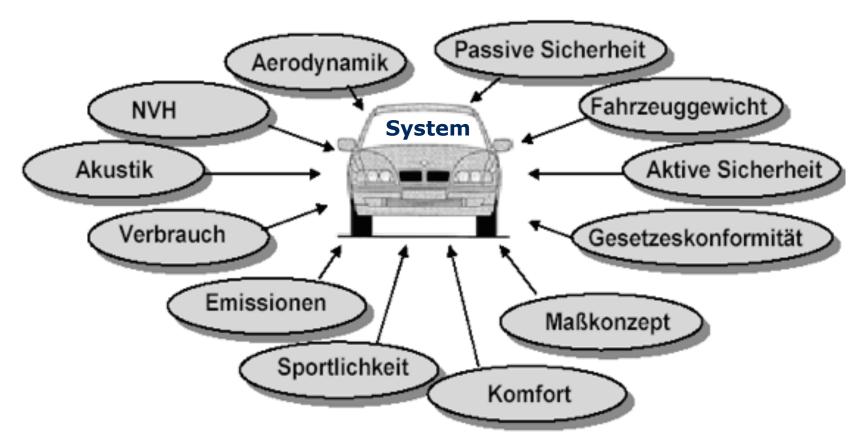


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



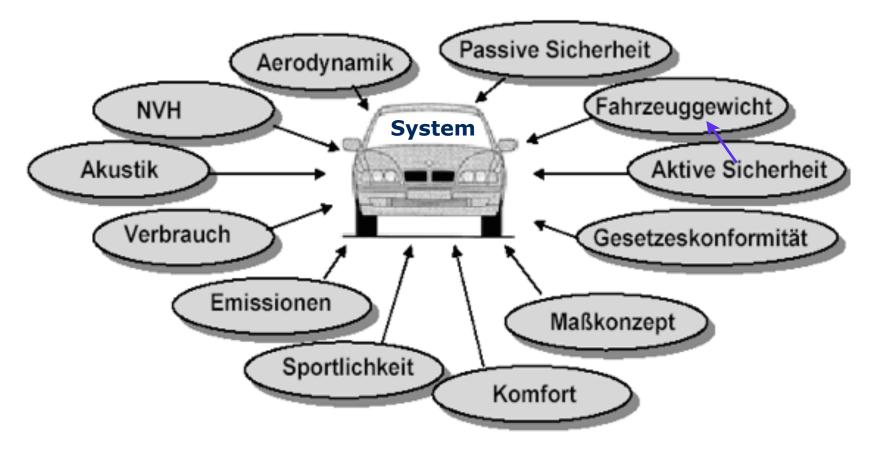


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.





- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



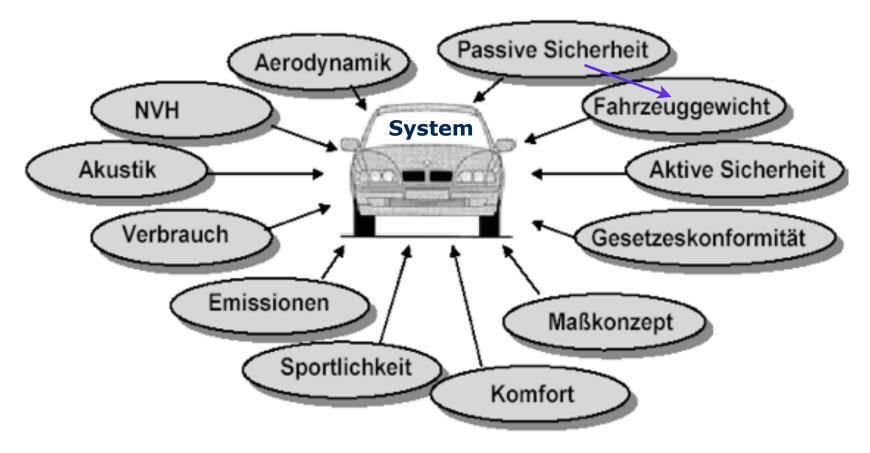


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



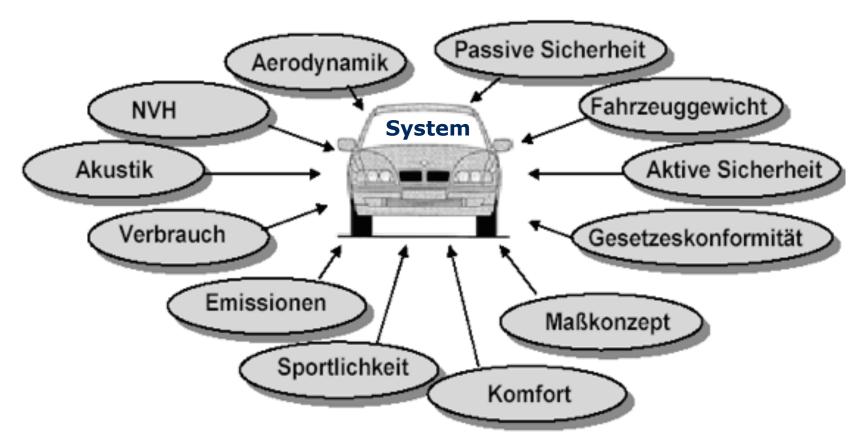


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



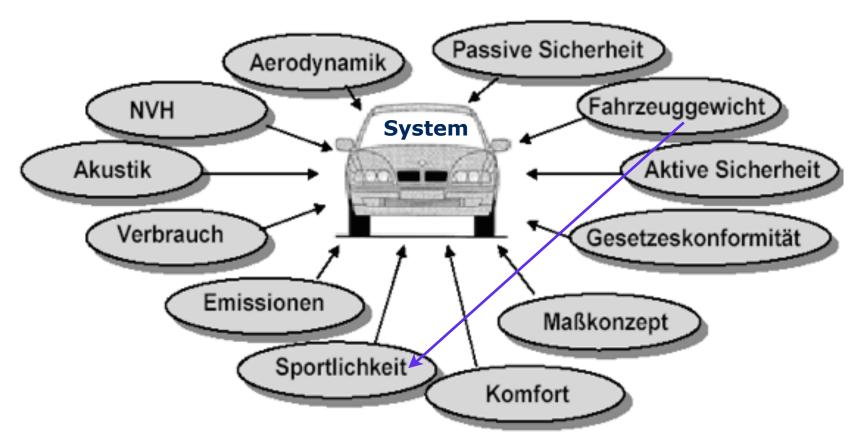


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



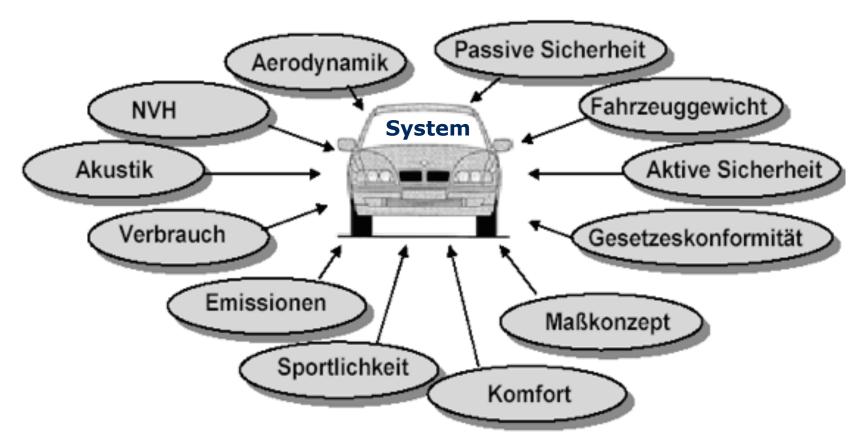


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



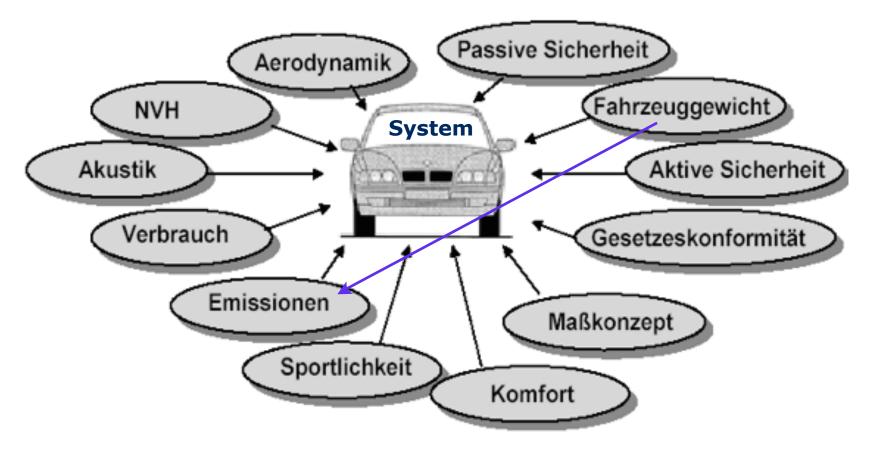


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



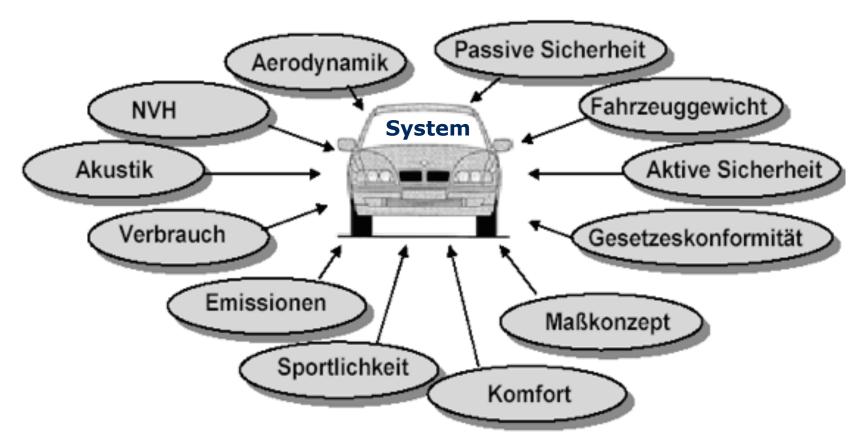


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



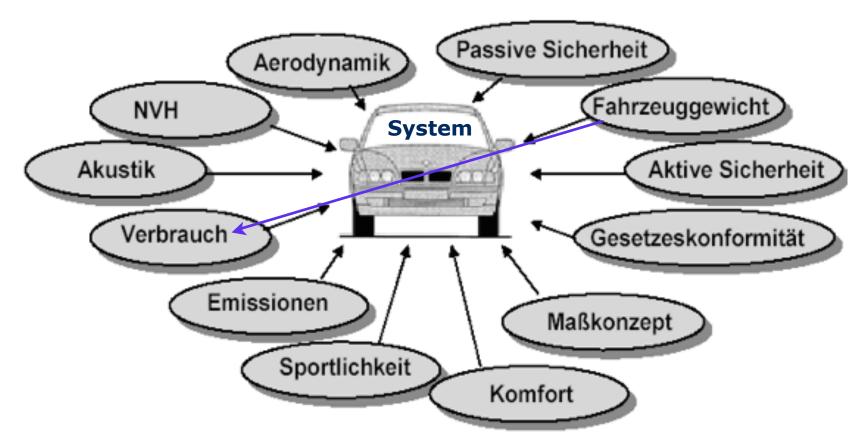


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



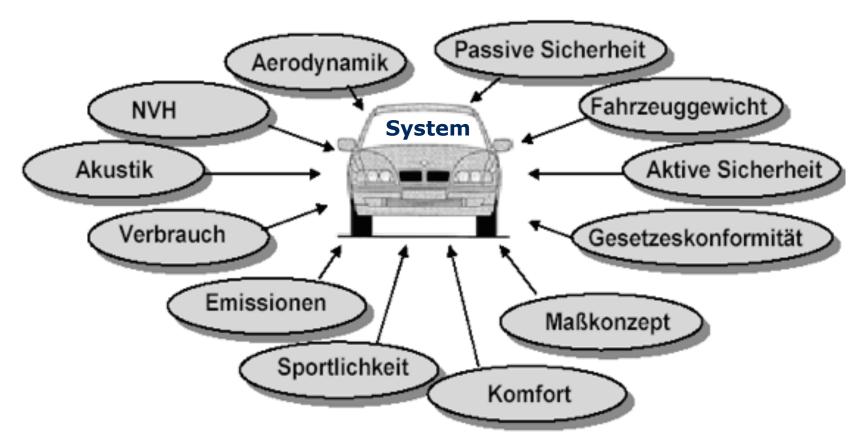


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



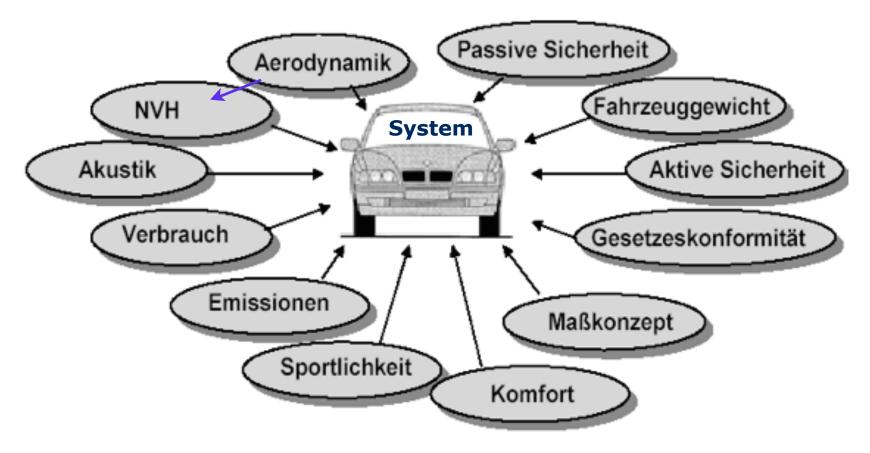


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



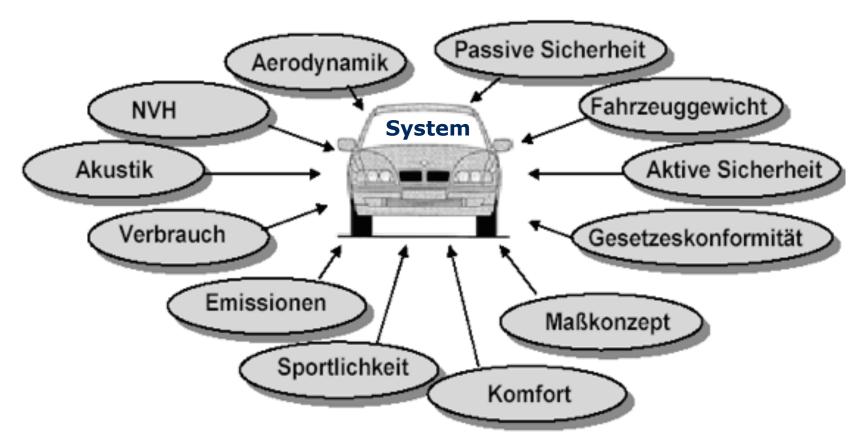


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



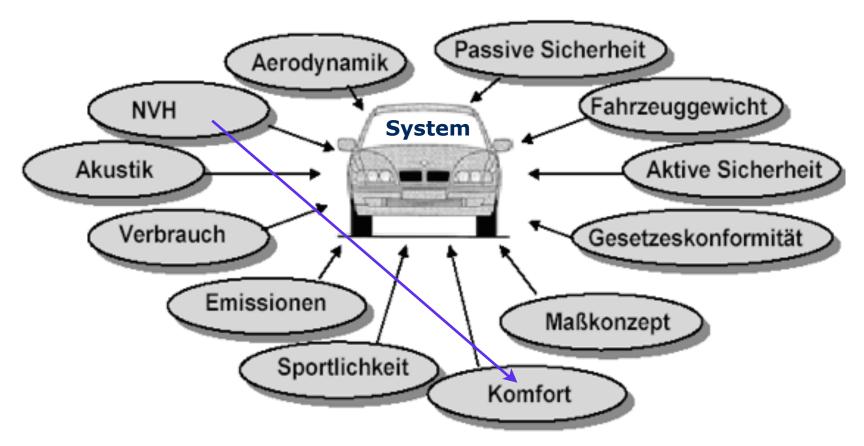


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.



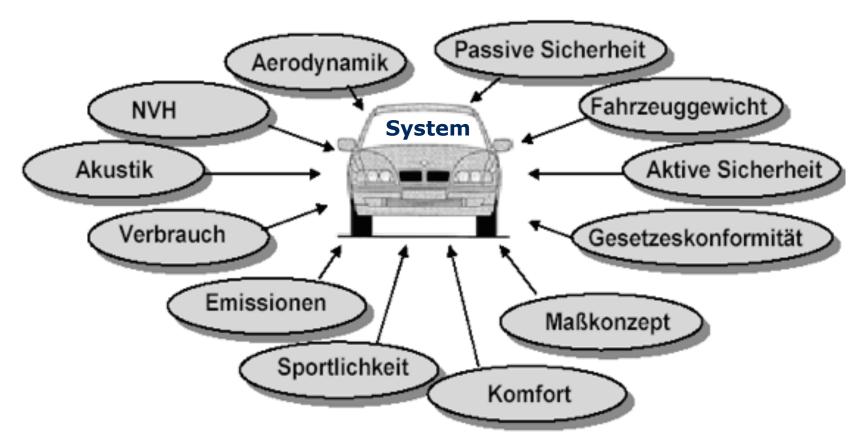


- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.





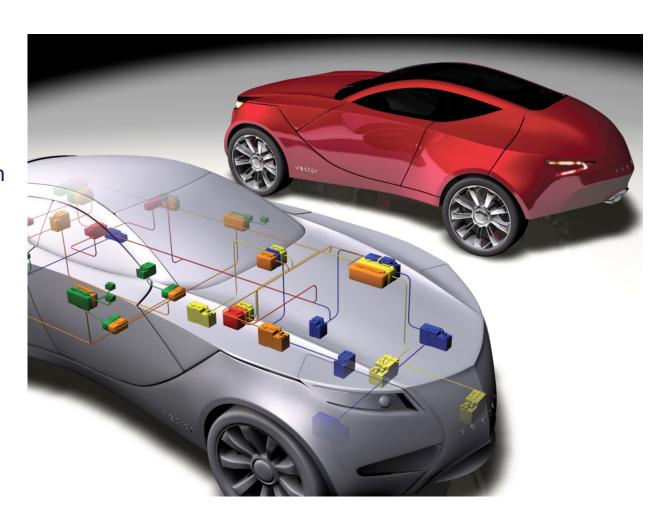
- Unterschiedliche Anforderungen erfordern unterschiedliche Lösungen.
- Die Lösungen beeinflussen sich gegenseitig.





# Domänen im Automobil - Komponenten (Auswahl)

- Fahrwerk / Chassis
  - Bremsen
  - Lenkung
  - Federung
- Antriebsstrang / Powertrain
  - Motor
  - Getriebe
- Karosserie / Body
  - Türen
  - Fenster
  - Sitze
  - Beleuchtung
  - Scheibenwischer
- Telematik
  - Navigation
  - Audio





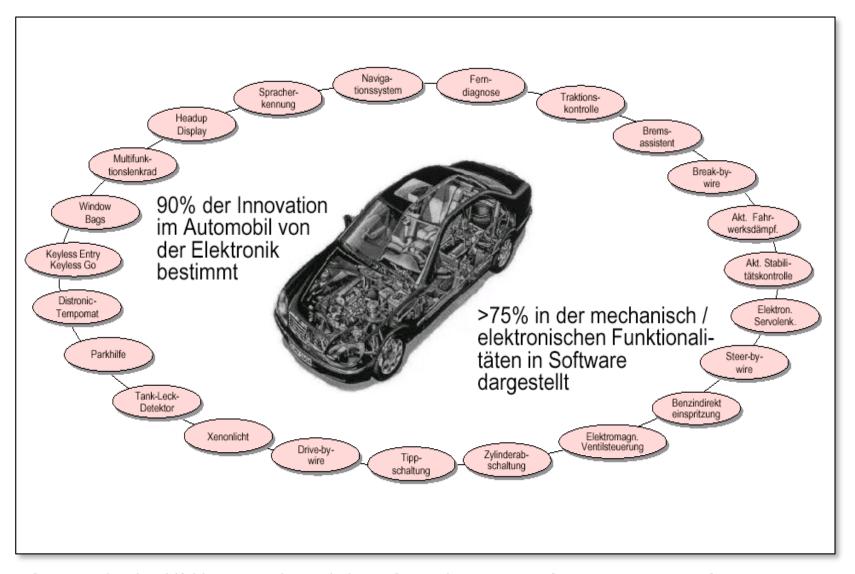
# Domänen im Automobil - Komponenten (Auswahl)

- Fahrwerk / Chassis
  - Bremsen
  - Lenkung
  - Federung
- Antriebsstrang / Powertrain
  - Motor
  - Getriebe
- Karosserie / Body
  - Türen
  - Fenster
  - Sitze
  - Beleuchtung
  - Scheibenwischer
- Telematik
  - Navigation
  - Audio



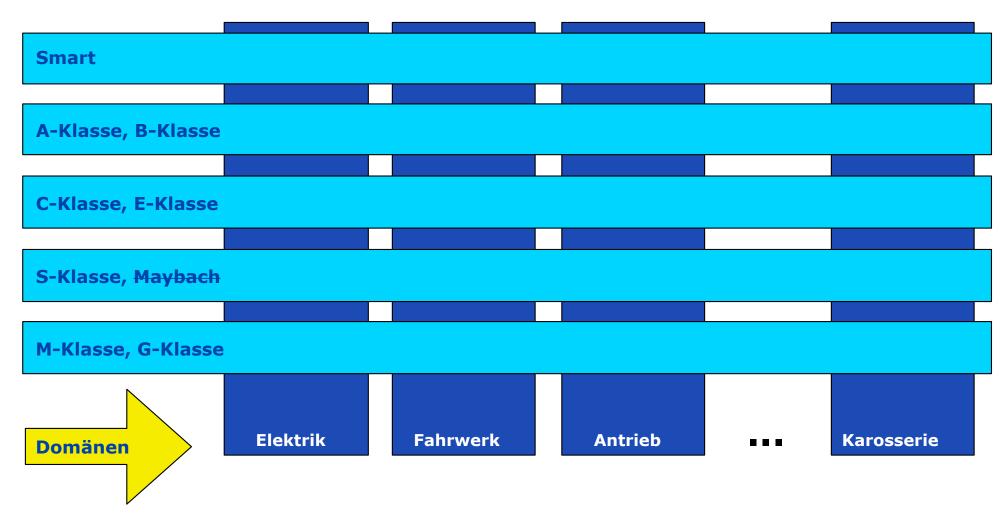


#### Fahrzeugsysteme





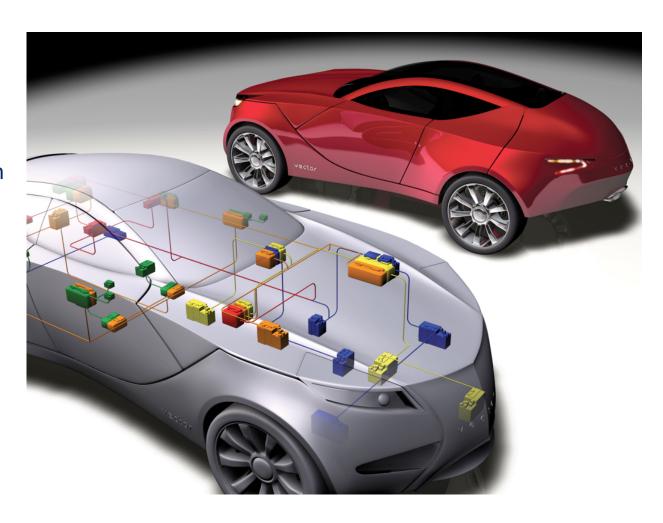
#### Hersteller intern: Matrix-Struktur





# Domänen im Automobil - Komponenten (Auswahl)

- Fahrwerk / Chassis
  - Bremsen
  - Lenkung
  - Federung
- Antriebsstrang / Powertrain
  - Motor
  - Getriebe
- Karosserie / Body
  - Türen
  - Fenster
  - Sitze
  - Beleuchtung
  - Scheibenwischer
- Telematik
  - Navigation
  - Audio





# Domänen im Automobil - Komponenten (Auswahl)

- Fahrwerk / Chassis
  - Bremsen
  - Lenkung
  - Federung
- Antriebsstrang / Powertrain
  - Motor
  - Getriebe
- Karosserie / Body
  - Türen
  - Fenster
  - Sitze
  - Beleuchtung
  - Scheibenwischer
- Telematik
  - Navigation
  - Audio





## Elektronische Systeme im Fahrzeug

- Anwendungsdomänen und elektronische Subsysteme (in diesem Abschnitt nach Schäuffele / Zurawka: Automotive Software Engineering)
  - Antriebsstrang (Powertrain)
  - Fahrwerk (Chassis)
  - Karosserie (Body)
  - Multi-Media (Telematics)
- Auch andere Klassifizierungen gebräuchlich (Beispiel Mercedes-Benz Technik transparent)
  - Aktive Sicherheit
  - Passive Sicherheit
  - Karosserie
  - Fahrwerk
  - Innenraumtechnik
  - Elektronik
  - Motoren/Getriebe



## Elektronische Systeme im Fahrzeug

 Anwendungsdomänen und elektronische Subsysteme (in diesem Abschnitt nach Schäuffele / Zurawka: Automotive Software Engineering)

Antriebsstrang (Powertrain)

Fahrwerk (Chassis)F

Karosserie (Body)

Multi-Media (Telematics)

 Auch andere Klassifizierungen gebräuchlich (Beispiel Mercedes-Benz Technik transparent)

Aktive Sicherheit

Passive Sicherheit

K

Karosserie

K

FahrwerkF

Innenraumtechnik

K

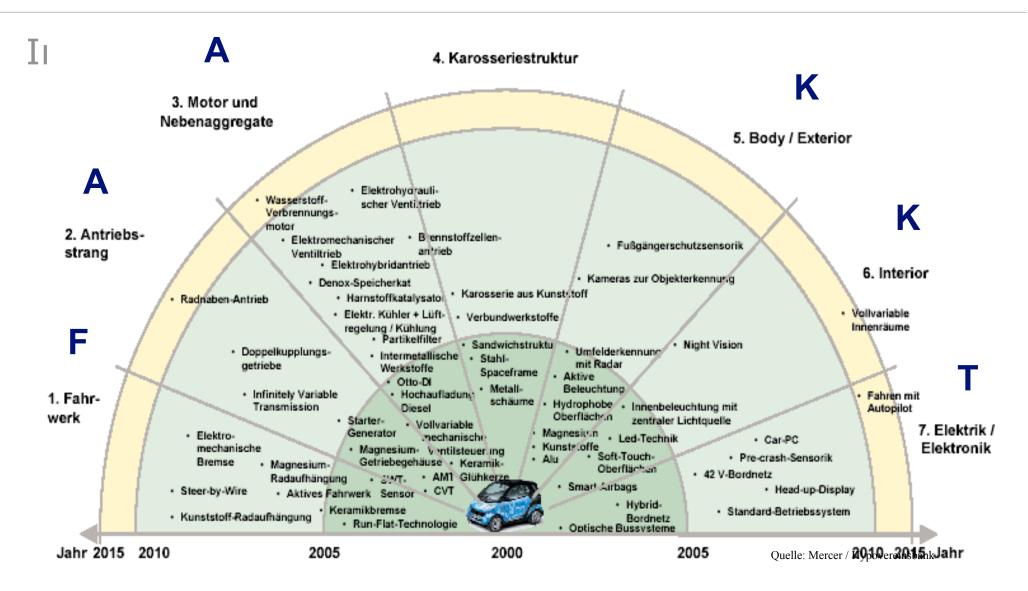
Elektronik
 T plus Elektronik-Anteile in A, F, K

Motoren/Getriebe

A





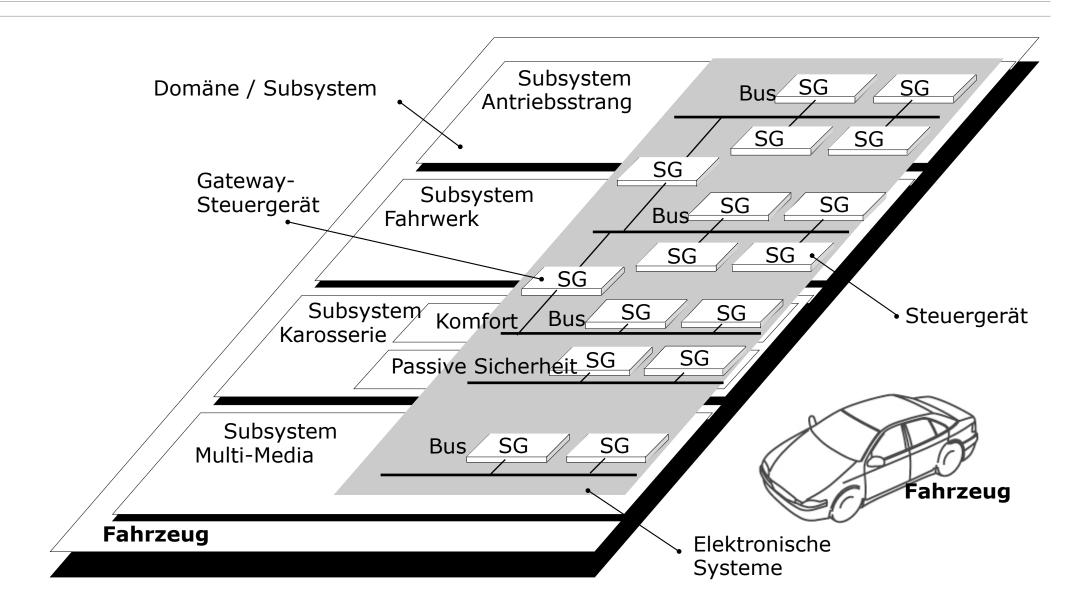




#### 1. Domänen

- 1. Antriebsstrang
- 2. Fahrwerk
- 3. Karosserie
- 4. Multi-Media
- 5. Domänenübergreifende Systeme
- Dieser Abschnitt basiert auf Schäuffele / Zurawka: Automotive Software Engineering, Kapitel 1.2
- Abbildungen teilweise mit freundlicher Genehmigung der Autoren übernommen.





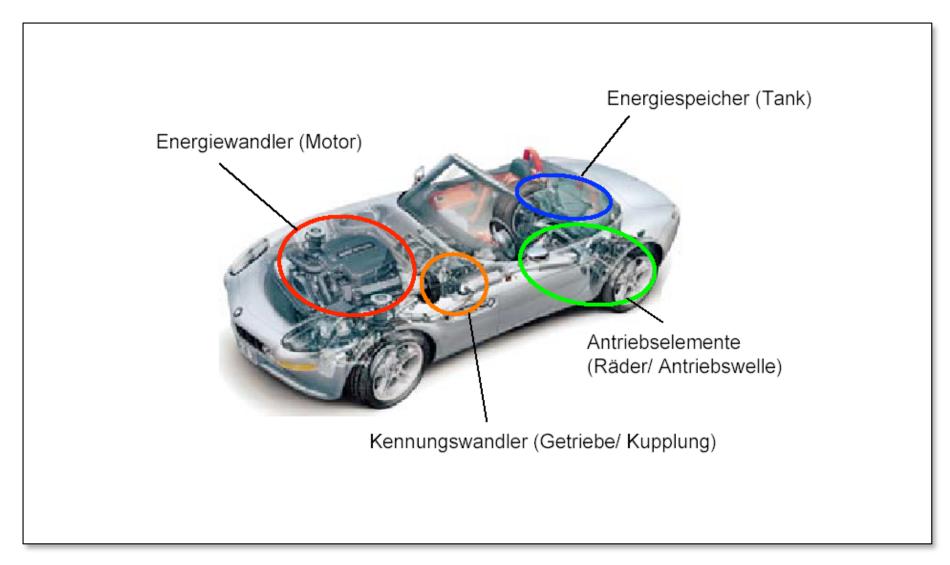


#### 1. Domänen

- 1. Antriebsstrang
- 2. Fahrwerk
- 3. Karosserie
- 4. Multi-Media
- 5. Domänenübergreifende Systeme



# Antriebsstrang

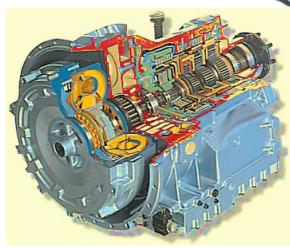




# Elektronische Systeme des Antriebsstrangs (I)

- Aggregate und Komponenten des Antriebsstrangs
- Antrieb
  - Verbrennungsmotor
  - Elektromotor
  - Hybridantrieb
- Energiespeicher / Quellen
  - Kraftstofftank
  - Batterie, Solarzellen, Brennstoffzelle
- Kupplung
- Getriebe
  - Schaltgetriebe
  - Automatikgetriebe
- Verteilergetriebe
  - Vorderachsgetriebe
  - Hinterachsgetriebe
- Antriebs- und Gelenkwellen







## Elektronische Systeme des Antriebsstrangs (II)

- Nebenaggregate
  - Starter
  - Generator
- Beispiele für elektronische Systeme des Antriebsstrangs
  - Motorsteuergeräte
  - Getriebesteuergeräte
- Wenige Benutzerschnittstellen und Sollwertgeber
  - Starten und Abschalten des Motors
  - Fahrpedal ("Gaspedal")
  - Gangwahlhebel ("Schaltknüppel")
  - Kupplungspedal (bei Handschaltgetrieben)









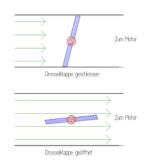




## Elektronische Systeme des Antriebsstrangs (III)

- Viele Sensoren und Aktuatoren
- Sensoren zur Erfassung von
  - Lage und Position (z. B. von Zylindern)
  - Drehzahlen
  - Drücken
  - Temperaturen
  - Lambda-Werten
  - Klopfintensität
- Aktuatoren zur Ansteuerung von
  - Zündung
  - Einspritzung
  - Drosselklappe
  - Kupplung
  - Ventilen

- Hohe Anzahl von Schnittstellen bei den Steuergeräten
- Drosselklappe
  - Steuerung der Luftzufuhr zum Motor
  - Zwischen Luftfilter und Ansaugkrümmer des Motors
  - Bei Hochleistungsmotoren (Rennsport) teilweise eine Drosselklappe pro Zylinder
  - Bilder: Wikipedia

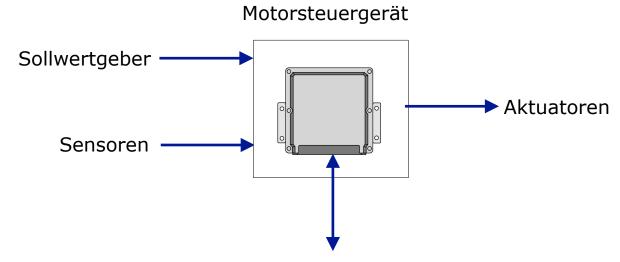






# Schnittstellen eines Motorsteuergerätes (I)

- Sollwertgeber
  - Fahrpedalstellung
  - Getriebestufe
- Sensoren
  - Drosselklappenstellung
  - Luftmasse
  - Batteriespannung
  - Ansauglufttemperatur
  - Motortemperatur
  - Klopfintensität
  - Lambda-Sonden
  - Kurbelwellendrehzahl und Oberer Totpunkt
  - Nockenwellenstellung
  - Fahrzeuggeschwindigkeit
  - ...

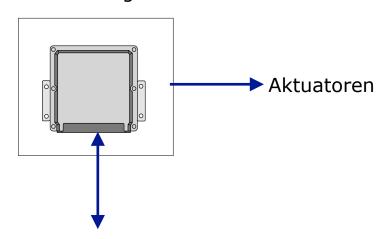


- On-Board-Kommunikationsschnittstelle (z.B. CAN zum Kombi-instrument)
  - Anzeige von Drehzahl, Motortemperatur, ...
- Off-Board-Diagnoseschnittstelle (z.B. K-Leitung oder CAN)



## Schnittstellen eines Motorsteuergerätes (II)

#### Motorsteuergerät



- On-Board-Kommunikationsschnittstelle (z.B. CAN zum Kombi-instrument)
  - Anzeige von Drehzahl, Motortemperatur, ...
- Off-Board-Diagnoseschnittstelle (z.B. K-Leitung oder CAN)

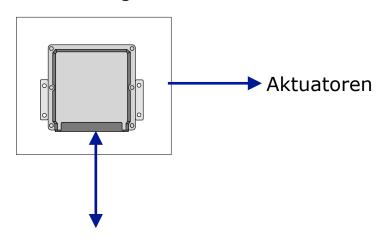
#### Aktuatoren

- Zündkerzen
- E-Gas-Steller
- Einspritzventile
- Kraftstoffpumpenrelais
- Heizung Lambda-Sonden
- Tankentlüftung
- Vergaserbeleuchtung
- Saugrohrumschaltung
- Sekundärluftventil
- Kolbenrückholfeder
- Abgasrückführventil
- ..



# Schnittstellen eines Motorsteuergerätes (II)

#### Motorsteuergerät

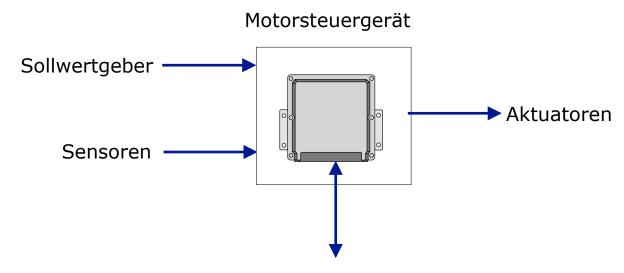


- On-Board-Kommunikationsschnittstelle (z.B. CAN zum Kombi-instrument)
  - Anzeige von Drehzahl, Motortemperatur, ...
- Off-Board-Diagnoseschnittstelle (z.B. K-Leitung oder CAN)

- Aktuatoren
  - Zündkerzen
  - E-Gas-Steller
  - Einspritzventile
  - Kraftstoffpumpenrelais
  - Heizung Lambda-Sonden
  - Tankentlüftung
  - Vergaserbeleuchtung
  - Saugrohrumschaltung
  - Sekundärluftventil
  - Kolbenrückholfeder
  - Abgasrückführventil
  - ..



## Schnittstellen eines Motorsteuergerätes (III)



- On-Board-Kommunikationsschnittstelle (z.B. CAN zum Kombi-instrument)
  - Anzeige von Drehzahl, Motortemperatur, ...
- Off-Board-Diagnoseschnittstelle (z.B. K-Leitung oder CAN)



## Software-Funktionen des Antriebsstrangs

- Mehrere hundert Software-Funktionen
- Zusammenwirken intern: Antriebsstrang
- Zusammenwirken extern
  - ASR (Antriebsschlupfregelung): Fahrwerk
  - Klimaautomatik, Spiegelstellung: Karosserie
  - ...
- Hohe Anzahl von Parametern
  - Kennwerte
  - Kennlinien
  - Kennfelder
  - siehe Teil 6 SW-Entwicklung

- Unterschiedliche Varianten
  - Motor
  - Getriebe
  - Fahrzeug
- Verschiedene Betriebspunkte
  - Beispiel Motortemperatur



# Antriebsschlupfregelung (ASR)

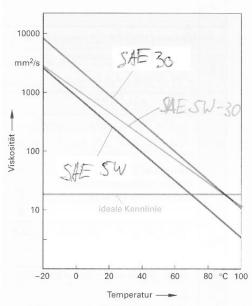
- Die Antriebsschlupfregelung (ASR), auch Traktionskontrolle genannt, sorgt dafür, dass die Räder beim Beschleunigen nicht durchdrehen. Die Traktionsregelung soll beim Anfahren mit viel Gas ("Kavalierstart") oder bei schlechtem Untergrund wie Eis, Schnee, Rollsplitt, nassem Kopfsteinpflaster (wenig Haftreibung) verhindern, dass ein oder mehrere Räder durchdrehen und das Fahrzeug seitlich ausbricht.
- Bei BMW: ASC+T (Automatic Stability Control+Traction) als Teil der Dynamic Stability Control (DSC), erweitert durch eine auf Vortrieb optimierte Variante des DSC, genannt Dynamic Traction Control (DTC)
- Quelle: Wikipedia



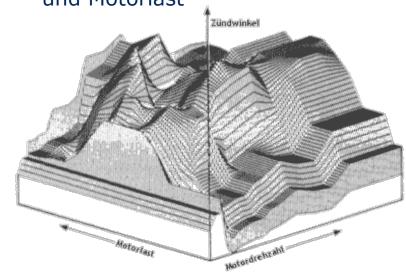


## Kennlinien und Kennfelder: Beispiele

- Kennlinie
  - 2-dimensional
  - Geschwindigkeit y in Abhängigkeit von Motordrehzahl x bei konstantem Gang
  - Viskosität in Abhängigkeit von Temperatur



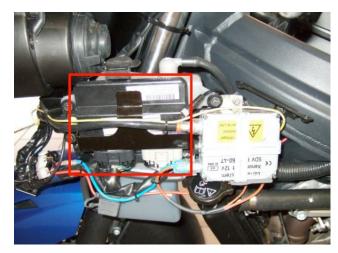
- Kennfeld
  - mehr-dimensional, i.a. 3dimensional
  - Geschwindigkeit z in Abhängigkeit von Motordrehzahl x und Gang y
  - Zündungskennfeld: Zündwinkel in Abhängigkeit von Motordrehzahl und Motorlast

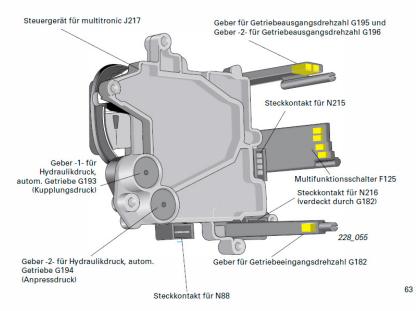




## Elektronische Systeme des Antriebsstrangs (VI)

- Bauraum
  - Meist nahe bei Aggregaten (Motor, Getriebe)
  - Geringe räumliche Verteilung
  - Raue Umweltbedingungen
    - Temperatur
    - Feuchtigkeit
    - Erschütterungen
- Varianten und Skalierbarkeit
  - Zahlreiche Motor- und Getriebvarianten
    - siehe nächste Folie
  - Wenig Skalierung (Erweiterung der Funktionalität durch Hinzufügen von Komponenten)







#### Motorvarianten C-Klasse Limousine

Modell	Zylinder- anordnung/ -anzahl	Hubraum (cm3)	Nenn- leistung (kW bei 1/min)[1]	Höchst- geschwind -igkeit (km/h)	Kraftstoff- verbrauch kombiniert (I/100 km)[2]	CO2- Emissionen kombiniert (g/km)[2]
C 180 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	88/2.800-4.600 (88/3.000-4.600)	208 (206)	5,3-4,8 (5,3-4,9)	139-125 (140-129)
C 200 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	100/2.800-4.600 (100/2.800-4.600)	218 (215)	5,3-4,8 (5,3-4,9)	139-125 (140-129)
C 220 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	125/3.000-4.200 (125/3.000-4.200)	232 (231)	5,1-4,4 (5,2-4,8)	133-117 (136-125)
C 220 CDI BlueEFFICIENCY Edition	R4	2.143	125/3.000-4.200 (125/3.000-4.200)	232 (231)	4,1 (4,4)	109 (116)
C 250 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	150/4.200 (150/4.200)	240 (240)	5,3-4,8 (5,2-4,8)	140-125 (136-125)
C 250 CDI 4MATIC BlueEFFICIENCY	R4	2.143	- (150/4.200)	- (240)	- (5,7-5,4)	- (152-144)
C 300 CDI 4MATIC BlueEFFICIENCY	V6	2.987	- (170/3.800)	- (250)[3]	- (7,2-7,0)	- (189-185)
C 350 CDI BlueEFFICIENCY	V6	2.987	- (195/3.800)	- (250)[3]	- (6,0-5,9)	- (157-154)

http://www.mercedes-benz.de/content/germany/mpc/mpc\_germany\_website/de/home\_mpc/passengercars/home/new\_cars/models/c-class/\_w204/facts\_/drivetrain/dieselengines.html



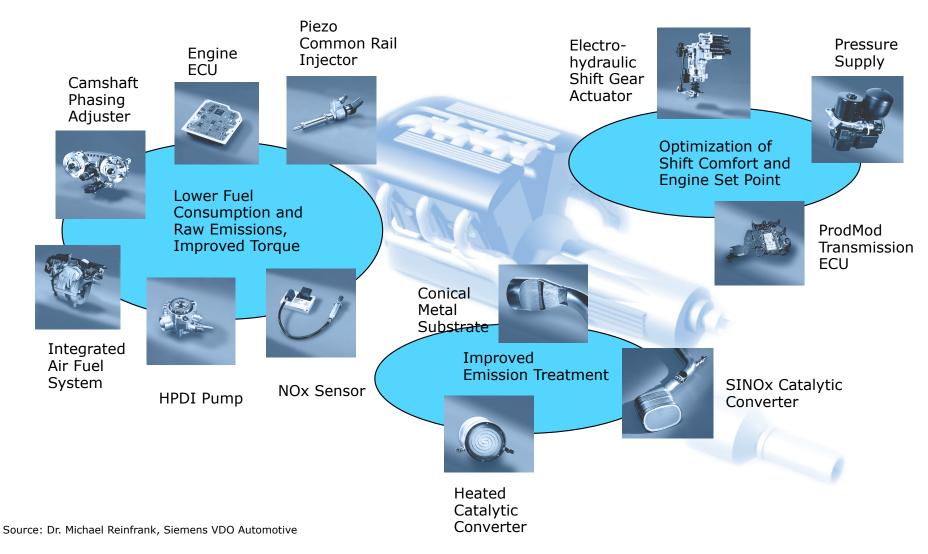
#### Motorvarianten C-Klasse Limousine

Modell	Zylinder- anordnung/ -anzahl	Hubraum (cm3)	Nenn- leistung (kW bei 1/min)[1]	Höchst- geschwind -igkeit (km/h)	Kraftstoff- verbrauch kombiniert (I/100 km)[2]	CO2- Emissionen kombiniert (g/km)[2]
C 180 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	88/2.800-4.600 (88/3.000-4.600)	208 (206)	5,3-4,8 (5,3-4,9)	139-125 (140-129)
C 200 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	100/2.800-4.600 (100/2.800-4.600)	218 (215)	5,3-4,8 (5,3-4,9)	139-125 (140-129)
C 220 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	125/3.000-4.200 (125/3.000-4.200)	232 (231)	5,1-4,4 (5,2-4,8)	133-117 (136-125)
C 220 CDI BlueEFFICIENCY Edition	R4	2.143	125/3.000-4.200 (125/3.000-4.200)	232 (231)	4,1 (4,4)	109 (116)
C 250 CDI BlueEFFICIENCY	R4	2.143	150/4.200 (150/4.200)	240 (240)	5,3-4,8 (5,2-4,8)	140-125 (136-125)
C 250 CDI 4MATIC BlueEFFICIENCY	R4	2.143	- (150/4.200)	- (240)	- (5,7-5,4)	- (152-144)
C 300 CDI 4MATIC BlueEFFICIENCY	V6	2.987	- (170/3.800)	- (250)[3]	- (7,2-7,0)	- (189-185)
C 350 CDI BlueEFFICIENCY	V6	2.987	- (195/3.800)	- (250)[3]	- (6,0-5,9)	- (157–154)

http://www.mercedes-benz.de/content/germany/mpc/mpc\_germany\_website/de/home\_mpc/passengercars/home/new\_cars/models/c-class/\_w204/facts\_/drivetrain/dieselengines.html



# Software is the intelligent "glue" for systems





Software is the intelligent "glue" for systems

