

DCC und adaptiver Wankausgleich

Beitrag von „SOA“ vom 16. Februar 2012 um 15:04

[Zitat von coala](#)

Servus Stephan,

da ist einerseits schon die Grundabstimmung etwas "straffer" ausgelegt und andererseits tragen die steiferen Stabilisatoren auch noch ihr Quäntchen dazu bei, denn meist fährt man ja nur einseitig über eine Unebenheit (oder bei Querfugen nicht immer zu 100% gleichzeitig mit beiden Rädern der Achse), was dazu führt, dass höhere Kräfte zum (prozentual angekoppelten) anderen Rad übertragen werden. Dem reinen Komfort kommt das nicht zu Gute, der Fahrstabilität und einer geringen Seitenneigung aber schon.

Grüße
Robert

Ich hätte es nicht besser formulieren können ;-). Den Effekt nennt man Wankkopieren und rein durch die steifere Kopplung des linken und rechten Rades einer Achse über den Stabi verliere ich deutlich an Komfort. Das ist besonders bei Fahrzeugen mit hohem Schwerpunkt ein Thema, weil ich hier für die gleichen Wankwinkel wie bei einem Normalfahrzeug deutlich straffer stabilisieren muss.