

ΑΝΑΠΤΥΞΗ ΕΦΑΡΜΟΓΗΣ ΠΑΡΑΚΟΛΟΥΘΗΣΗΣ ΚΑΙ ΕΛΕΓΧΟΥ ΣΕ ΠΡΑΓΜΑΤΙΚΟ ΧΡΟΝΟ ΗΛΕΚΤΡΟΝΙΚΟΥ ΠΕΙΡΑΜΑΤΙΚΟΥ ΝΑΥΤΙΚΟΥ ΚΙΝΗΤΗΡΑ NTIZEΛ

Node 1



Raspberry Pi 3

Node 2



Node n



...

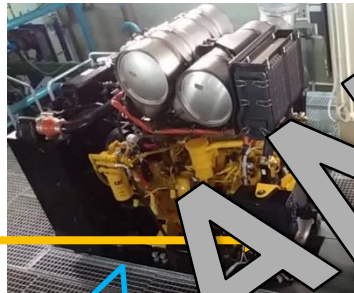
• Στα πλαίσια της εργασίας θα ερευνηθούν οι δυνατότητες επικοινωνίας με τα αισθητήρια και του επενδυτή μέσω δικτύου CAN της εγκατάστασης HIPPO-2 ΤΟΥ ENM.

• Εργασία με MATLAB/Simulink και low-cost open-source hardware και software (Raspberry Pi, Python, κώδικας C, CAN Module).

• Προσαρμογή του συστήματος στην ήδη υπάρχουσα ηλεκτρολογική εγκατάσταση.

• Προβλέπεται δοκιμή της εφαρμογής στην πειραματική διάταξη Υβριδικής Ηλεκτρικής Πρόωσης του ENM.

CAN bus



Diesel engine

- Caterpillar C9.3 , 261 kW @ 2200 rpm
- U.S. EPA Tier 4 and EU Stage IV emissions
- ECU + CAN bus
- Common Rail Fuel System
- Exhaust gas recirculation system (EGR)
- Oxid. Catalyst + Partic. Filter + SCR

Πληροφορίες: - Γεώργιος Παπαλάμπρου
Επίκουρος Καθηγητής ΕΜΠ
Τηλ. 210 7721 793
george.papalambrou@lme.ntua.gr

ΓΠ 34

