

# Inhaltsverzeichnis

<b>Abbildungsverzeichnis . . . . .</b>	<b>XII</b>
<b>Formelzeichen und Abkürzungen . . . . .</b>	<b>XIII</b>
<b>1 Einleitung . . . . .</b>	<b>1</b>
<b>2 Stand der Technik . . . . .</b>	<b>3</b>
2.1 Beeinflussung des Fahrverhaltens mittels Hinterradlenkung . . . . .	3
2.2 Ansätze zur Ansteuerung einer Hinterradlenkung . . . . .	7
2.2.1 Methoden zur Analyse der Fahrstabilität . . . . .	11
2.2.2 Ansätze zur Steuerung der Hinterradlenkung . . . . .	13
2.2.3 Ansätze zur Regelung der Hinterradlenkung . . . . .	15
2.2.4 Parameteradaption zur Abbildung des Fahrverhaltens . . . . .	21
2.3 Zusammenfassung und Zielsetzung . . . . .	27
<b>3 Modellierung der Fahrdynamik . . . . .</b>	<b>29</b>
3.1 Abbildung des Fahrverhaltens mittels linearem Einspurmodell . . . . .	29
3.2 Modellierung des Reifenübertragungsverhaltens . . . . .	33
<b>4 Beobachtung des Fahrzustands . . . . .</b>	<b>39</b>
4.1 Methoden der Zustandsbeobachtung . . . . .	39
4.2 Adaptives Einspurmodell zur Beschreibung des Fahrzustands . . . . .	53
4.3 Phaseplane-Methode zur Analyse der Fahrstabilität . . . . .	72
<b>5 Ansteuerung der Hinterradlenkung . . . . .</b>	<b>82</b>
5.1 Adaptive Steuerung durch Fahrzustandsbeobachtung . . . . .	82
5.2 Prädiktive Steuerung auf Basis der Phaseplane-Methode . . . . .	91
<hr/> <b>6 Definition des Sollfahrverhaltens . . . . .</b>	<b>101</b>
<b>7 Zusammenfassung und Ausblick . . . . .</b>	<b>109</b>
<b>Literaturverzeichnis . . . . .</b>	<b>111</b>