

- **Motivation:**

Bereitstellung zusätzlicher,
nicht direkt meßbarer Fahrzustandsinformationen
an die nachgeschalteten Fahrwerkregelsysteme

- **Fragestellung:**

Wie kann der Fahrzustand in allen
praxisnahen und insbesondere kritischen
Fahrsituationen (wie z.B. langsames
Ausdrehen) unter Störgrößeneinfluß
(z.B. Fahrbahnquerneigung, μ -split etc.)
stabil und zuverlässig ermittelt werden?

- **Ziel:**

Robuste echtzeitfähige
Schätzung des Fahrzustandes:
-Schwimmwinkel
-querdynamische Reibwertschätzung
-Neigungskompensation

- **Lösung:**

Aufbau eines nicht-linearen Zweispur-
Fahrzeugmodells gestützt durch ein
Erweitertes diskretes Kalman-Filter (EKF)
mit vorgeschaltetem Störgrößenbeobachter

