

Objektivierung von Handlungseigenschaften

- **Motivation:**

Definition neuer Handlings-Bewertungskriterien, die die teilweise nicht mehr gültigen „klassischen“ Kennparameter aus dem Open-Loop-Fahrzeugverhalten ablösen.

- **Fragestellung:**

Wie kann die Adaption des Fahrers an geänderte Fahrdynamik und Fahrsituationen genutzt werden, um eine umfassende objektive Bewertung der Fahreigenschaften abzuleiten?

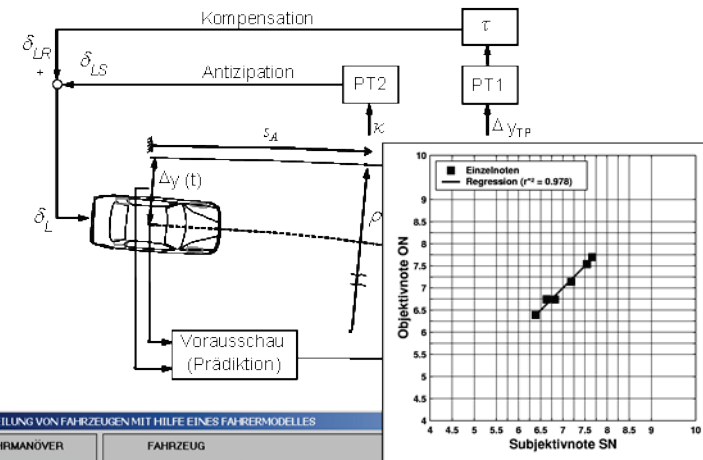
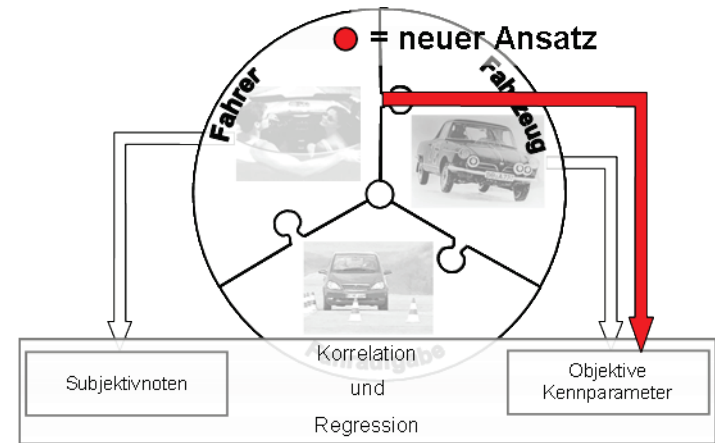
- **Ziel:**

Verbesserung der Aussagequalität und Gültigkeitsbereiche von Objektivierungsmodellen für die Bewertung von Handlungseigenschaften in bezug auf das Gesamtfahrzeugverhalten und fahrdynamische Einzelkriterien.

Softwaretool zur objektiven Bewertung

- **Lösung:**

Identifikation eines regelungstechnischen Fahrermodells, Einbindung der fahrerspezifischen Kennparameter (wie z.B. der Verstärkung oder Vorausschauzeit) in mathematische Regressionsmodelle



BEURTEILUNG VON FAHRZEUGEN MIT HILFE EINES FAHRERMODELLES

FAHRMANÖVER	FAHRZEUG	TFE-Daten übernehmen (TFE/Lenkwinkel):	Objektivierung:
Landstrasse 100 km/h Hundskurve 100 km/h Spurwechsel 100 km/h Stalom 100 km/h Beustelle 80 km/h	TFE Laden	Kanal: Frequenz, Definition: Frequenz, Div: [Hz]	<input type="checkbox"/> Einzelbewertung (Landstrasse)
<input type="button" value="Manöver Setzen"/>	Frequenz Overb./Lenkw. (Komplex) Gierg./Lenkw. (Komplex) Schwimmw./Lenkw. (Komplex)	Giergeschwindigkeit -> Gierg./Lenkw. (Komplex) [1/s] Schwimmwinkel -> Schwimmw./Lenkw. (Kon) [1]	<input checked="" type="checkbox"/> Gesamterhalten (Normalfahrt)
	<input type="button" value="TFE Löschen"/> <input type="button" value="TFE Setzen"/>		<input type="button" value="ON Berechnen"/>
			7.53 <input type="button" value="Reg."/> <input type="button" value="0.94"/>
			Regelparameter: <input type="button" value="S-Transf. Berechnen"/>