

Definitionsdiagramm des Simulink-Modells

Autor: Isaac Mpidi Bitu und Dominik Hermelingmeier

<<block>> Simulink-Modell
<i>constraints</i> {Solver selection = Fixed-step} {Solver = ode4(Runge-Kutta)} {Fixed-step size = 0.001}
<i>operations</i> Lenkverhalten(): matrix Reifenkräfte(): double Schräglaufwinkel(): double Kräftebilanz(): double Momentbilanz(): double Querbeschleunigung(): double Gierdynamik():double Schwimmwinkel():double
<i>parts</i> :Manoeverauswahl :Fahreugmodell :Auswertung
<i>references</i> :MATLAB-Parametercode
<i>values</i> Masse : Kilogramm Achseitensteifigkeit : Newton pro Radian Radabstand : Meter Massenträgheitsmoment : Newton Meter Fahrgeschwindigkeit : Meter pro Sekunde Lenkwinkel : Radian Auswahl_Manoever : Integer(Einheitlos)