**单轨车辆模型（Single Track Vehicle Model）**

**线性2DoF车辆模型（Linear 2DoF Vehicle Model）**

状态量：

控制量：

状态矩阵：

输入矩阵：

**线性2DoF误差模型（Linear 2DoF Error Model）**

状态量：

控制量：

扰动量：

状态矩阵：

输入矩阵：

扰动矩阵：

**一阶执行器模型（First-Order Actuator Model）**

状态量：

控制量：

状态矩阵：

输入矩阵：

**二阶执行器模型（Second-Order Actuator Model）**

状态量：

控制量：

状态矩阵：

输入矩阵：