



ELEKTRONISCHE FAHRWERKSYSTEME GMBH



TECHNISCHE UNIVERSITÄT ILMENAU

## Musterarbeit

### Titel der Arbeit

---

vorgelegt von:	<b>Max Mustermann</b>
Studiengang' Matrikel:	Studiengang' Jahr der Imma
Matrikelnummer:	Nummer
Private Adresse:	Private Straße 1, PLZ Ort
Betreuender Professor:	Name des Professors
1. Gutachter:	Name des 1. Gutachters
2. Gutachter:	Name des 2. Gutachters
Firmenanschrift:	Firmenstraße 1, PLZ Ort
Abgabedatum:	01.02.3456

# Erklärung

Die vorliegende Arbeit habe ich selbstständig ohne Benutzung anderer als der angegebenen Quellen angefertigt. Alle Stellen, die wörtlich oder sinngemäß aus veröffentlichten Quellen entnommen wurden, sind als solche kenntlich gemacht. Die Arbeit ist in gleicher oder ähnlicher Form oder auszugsweise im Rahmen einer oder anderer Prüfungen noch nicht vorgelegt worden.

Ilmenau, den

Max Mustermann

## **Abstract**

Deutsche Version 50-100 Wörter

Englische Version 50-100 Wörter

# Inhaltsverzeichnis

<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>iii</b>
<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>iv</b>
<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	<b>v</b>
<b>Symbolverzeichnis</b>	<b>vi</b>
<b>1 Einleitung</b>	<b>1</b>
<b>2 Beispiele</b>	<b>2</b>
2.1 Referenzen . . . . .	2
2.2 Zitieren . . . . .	2
2.3 Abkürzungen / Acronyme . . . . .	2
2.4 Aufzählung . . . . .	2
2.4.1 Stichpunkte . . . . .	2
2.4.2 Nummerierung . . . . .	3
2.5 Formeln . . . . .	3
2.5.1 Variablen . . . . .	3
2.5.2 Einzelne Formeln . . . . .	3
2.5.3 Gruppen . . . . .	4
2.5.4 Bereichsweise Definitionen . . . . .	4
2.6 Abbildungen . . . . .	4
2.6.1 Diagramme . . . . .	4
2.6.2 Bilder . . . . .	5
2.6.3 Flussdiagramme . . . . .	5
2.7 Tabellen . . . . .	7
2.8 Positionierung . . . . .	7
2.9 Code . . . . .	8
<b>3 Kapitel 3</b>	<b>9</b>

---

<b>4 Kapitel 4</b>	<b>10</b>
<b>A Erster Anhang</b>	<b>I</b>
A.1 Messwerte . . . . .	I
A.2 Protokoll . . . . .	I
<b>B Zweiter Anhang</b>	<b>II</b>
B.1 Software A . . . . .	II
B.2 Software B . . . . .	II
<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>III</b>

# Abbildungsverzeichnis

2.1	Krümmungshistogramm . . . . .	5
2.2	Absolute Planungserfolge je Zustand . . . . .	6
2.3	Beispiel eines Flussdiagramms . . . . .	7

# Tabellenverzeichnis

2.1	Randbedingungen der Längsplanung einschließlich Abtastung . . . . .	7
-----	---	---

# Abkürzungsverzeichnis

**USK** Umfeld **S**ensor **K**oordinatensystem



# Symbolverzeichnis

Symbol	Einheit	Beschreibung
$a$	$\text{m/s}^2$	Beschleunigung
$\dot{a}$	$\text{m/s}^3$	Beschleunigungsänderung
$\dot{d}$	$\text{m/s}$	1.Ableitung des Querversatzes
$d$	$\text{m}$	Querversatz, Querachse der Frenet-Koordinaten
$\Delta\psi$	$^\circ$	Differenz zu Referenzorientierung
$\dot{\Delta\psi}$	$^\circ/\text{s}$	Änderung der Differenz zu Referenzorientierung
$j$	$\text{m/s}^3$	Ruck
$\kappa$	$1/\text{m}$	Krümmung
$\dot{\kappa}$	$1/(\text{m}\cdot\text{s})$	Krümmungsänderung
$\kappa_r$	$1/\text{m}$	Referenzkrümmung
$\dot{s}$	$\text{m/s}$	1.Ableitung der Lauflänge
$\tau_2$	$\text{s}$	Anfangszeitpunkt der zweiten Ruckparabel des Längspolynoms
$\tau_1$	$\text{s}$	Endzeitpunkt der ersten Ruckparabel des Längspolynoms
$t_{\text{elängs}}$	$\text{s}$	Endzeitpunkt des Längspolynoms
$u$	-	Systemeingang
$v$	$\text{m/s}$	Geschwindigkeit
$\dot{v}$	$\text{m/s}^2$	Geschwindigkeitsänderung

# 1 Einleitung

Dieses Dokument beinhaltet viele wichtige Befehle zur Erstellung wissenschaftlicher Arbeiten. Zum Compilen des Dokumentes wird eine speziellen Reihenfolge benötigt. Der allgemeine Befehl hierfür lautet folgendermaßen:

```
pdflatex -synctex=1 -interaction=nonstopmode %.tex|makeindex -s %.ist -t %.slg -o %.syi  
%.syg| bibtex %|pdflatex -synctex=1 -interaction=nonstopmode %.tex|pdflatex -synctex=1  
-interaction=nonstopmode %.tex
```

Bitte die PDF-Version kopieren und nicht die L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X Version, welche aus Formatierungsgründen nicht nutzbar ist. Eingesetzt werden kann der Befehl im Programm TexStudio unter Optionen - TexStudio konfigurieren - Erzeugen in der Gruppierung Benutzerbefehle (Alt + Shift + F1-5 zum aufrufen des Befehls).

Schnelles Übersetzen und Anzeigen kann mit F1 erfolgen. Es ist jedoch zu beachten das dabei weder Verlinkungen noch Verzeichnisse (auch nicht die Bibliografie) aktualisiert werden. Während des Schreibens des Fließtextes und Einfügen von Grafiken o.ä. ist diese Übersetzung daher ausreichend und spart sehr viel Zeit.

## 2 Beispiele

### 2.1 Referenzen

Der Abschnitt 2.2 trägt den Namen Zitieren.

### 2.2 Zitieren

Um zu zitieren kann der cite-Befehl genutzt werden: [Wer11]. Dieser erstellt einen Link zum entsprechenden Eintrag im Literaturverzeichnis und nutzt dabei die Datei literatur.bib, die je nach bedarf mit Programmen wie Citavi oder JabRef erstellt werden können. Dabei ist zu beachten das egal wie viele Einträge in der Datei vorhanden sind, nur diejenigen im Dokument angezeigt werden, die auch im Text genutzt werden. (Ich empfehle JabRef)

### 2.3 Abkürzungen / Acronyme

Auch für Acronyme wird ein Verzeichniss angelegt. Nutzen kann man diese mit USK. Dabei kann man sich aussuchen ob diese im PDF mit dem entsprechendem Verzeichniseintrag verlinkt werden oder die Beschreibung beim 'hovern' über die Abkürzung angezeigt wird. Die Auswahl geschieht über das ein oder aus kommentieren der Zeile `\renewcommand*{ \ac}[1]{ \pdftooltip{ acs{#1}}{ \acl{# 1}}}` im Hauptdokument, mit der der ac-Befehl in seiner Funktion überschrieben wird. Nutzt man USK mehrmals (wie wahrscheinlich üblich) wird die Abkürzung nicht mehr ausgeschrieben. Wenn das hovern aktiviert ist, benötigt man für diese Funktion **U**mfeld **S**ensor **K**oordinatensystem (USK) da durch das hovern diese Funktion überschrieben wird.

### 2.4 Aufzählung

#### 2.4.1 Stichpunkte

- erstes Element

- zweites Element  
Unterelement
- 3.tes Element

## 2.4.2 Nummerierung

1. erstes Element  
Unterelement
2. zweites Element  
Unterelement
3. 3.tes Element

## 2.5 Formeln

### 2.5.1 Variablen

Der eigentliche Befehl zum Nutzen eines Glossars in diesem Fall für Variablen ist `\gls` was in  $\Delta\dot{\psi}$  resultiert. Diese Art hat eine Verlinkung auf den entsprechenden Eintrag im Glossar. Mit dem Befehl `\newcommand*{\glsc}[1]{\pdftooltip\gls*{\# 1}}{\glsentrydesc{\# 1}}` im Hauptdokument, wird eine weitere Möglichkeit der Verlinkung definiert.  $\Delta\dot{\psi}$  zeigt beim hovern mit der Maus über die Variable die entsprechende Beschreibung an. Diese Funktion ist im L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>XPDF-Reader nicht verfügbar, funktioniert aber in Adobe Reader und weiteren gängigen PDF-Readern.

Im Dokument `Formelzeichen.tex` sind Alle Variablen hinterlegt. In das Verzeichnis kommen nur im Dokument genutzte Variablen. Um eine neue Variable zu erstellen kann ein Eintrag kopiert und modifiziert werden. Das Schema sollte aus den vorhandenen Einträgen klar ersichtlich sein.

Möchte man beim Befehl `\glsc` die Möglichkeiten (sprich alle verfügbaren Variablen) wie bei `\gls` angezeigt bekommen (Funktion die unbedingt! zu empf), ist eine Modifikation im System notwendig. Weitere Informationen dazu, sind als Kommentar am zuvor erwähnten Definitionspunkt im Hauptdokument hinterlegt.

### 2.5.2 Einzelne Formeln

$$u = \begin{bmatrix} \dot{\kappa} \\ j \end{bmatrix} \quad (2.1)$$

### 2.5.3 Gruppen

Das alignment wird durch die Position der &-Zeichen definiert

$$\dot{s} = \frac{\cos(\Delta\psi) \cdot v}{1 - d \cdot \kappa_r} \quad (2.2)$$

$$\dot{d} = \sin(\Delta\psi) \cdot v \quad (2.3)$$

$$\Delta\dot{\psi} = \kappa \cdot v - \kappa_r \cdot \dot{s} \quad (2.4)$$

$$\dot{\kappa} = u(1) \quad (2.5)$$

$$\dot{v} = a \quad (2.6)$$

$$\dot{a} = u(2) \quad (2.7)$$

### 2.5.4 Bereichsweise Definitionen

$$j(t) = \begin{cases} c_{21}t^2 + c_{11}t + c_{01} & \text{für } 0 < t < \tau_1 \\ 0 & \text{für } \tau_1 < t < \tau_2 \\ c_{22}t^2 + c_{12}t + c_{02} & \text{für } \tau_2 < t < t_{el\ddot{a}ngs} \end{cases} \quad (2.8)$$

## 2.6 Abbildungen

### 2.6.1 Diagramme

Möchte man Diagramme aus Matlab importieren empfiehlt sich das tikz-Format. Dieses kann in Matlab mit der Matlab2tikz-library exportiert werden (bei Fragen: Google ist dein Freund). Im Nachhinein kann dieses skaliert und bearbeitet werden in Latex. Sind die korrekten Daten also einmal erstellt, kann das Layout immer wieder ohne neuen Export angepasst werden.

### 2.6.1.1 Einzeln

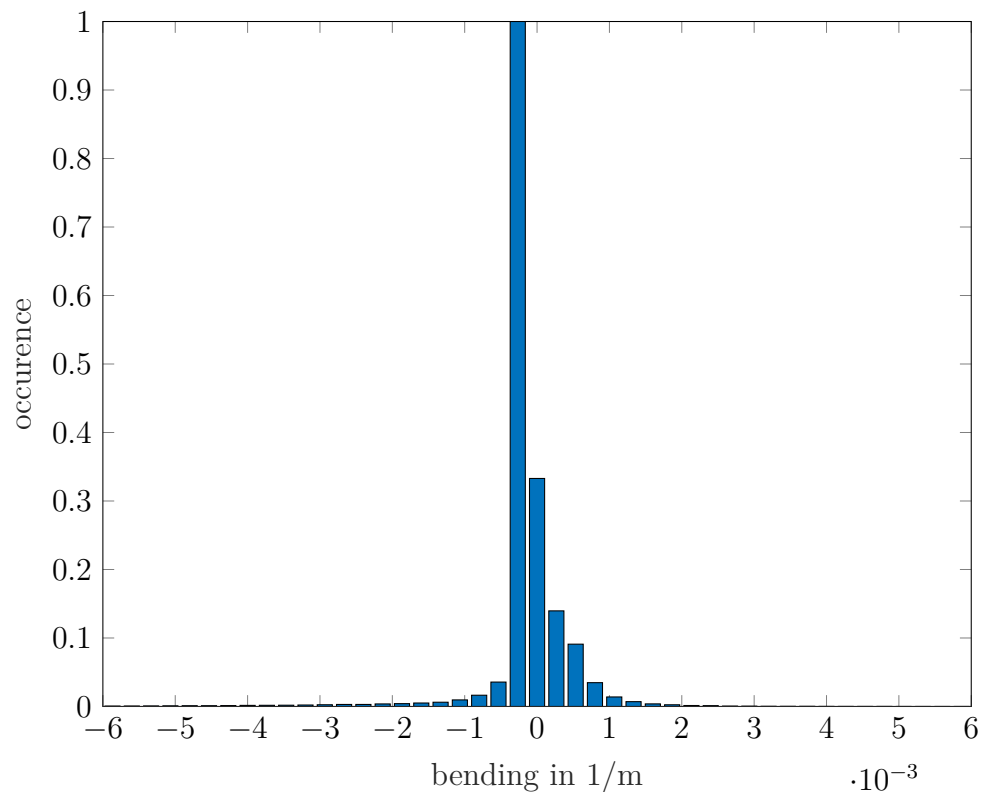


Abbildung 2.1: Krümmungshistogramm

### 2.6.1.2 Gruppen

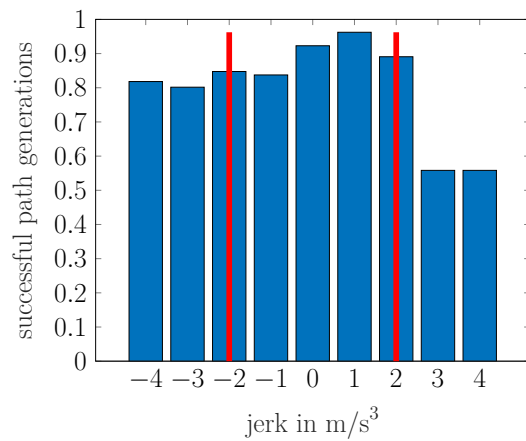
Bei dieser Art ist die Bearbeitung innerhalb des jeweiligen .tex-files der Diagramme zu beachten. Diese sind folgende:

- `\begin{LARGE}` Umgebung um die tikzpicture Umgebung herum (end nicht vergessen)
- `[scale=0.5]` hinter Begin der tikzpictureumgebung
- Legende bei Bedarf auskommentieren (bei `\addlegend`)

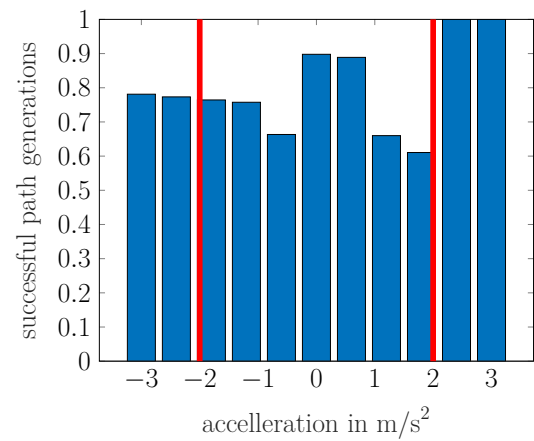
## 2.6.2 Bilder

## 2.6.3 Flussdiagramme

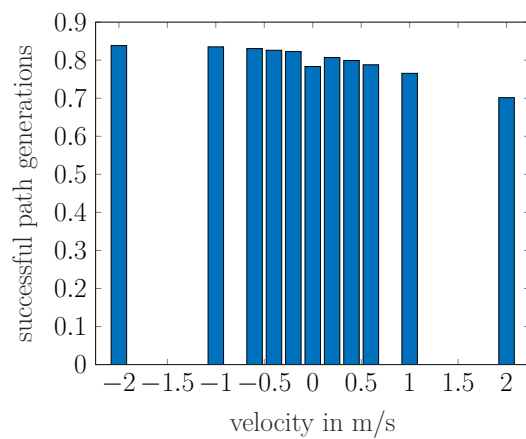
Die Elemente hierfür sind in der Datei appearance.tex festgelegt. Auf diese Weise wird ein Dokumentübergreifendes Design definiert und somit Konsistenz garantiert. Es ist zu empfehlen



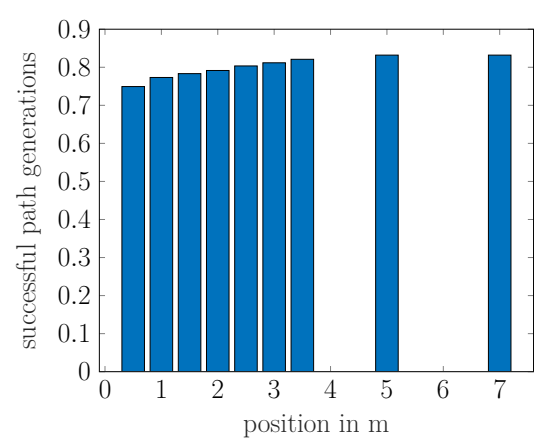
(a) Ruck



(b) Beschleunigung



(c) Geschwindigkeit



(d) Position

Abbildung 2.2: Absolute Planungserfolge je Zustand

die Flussdiagramme in einem eigenen Dokument zu designen und dann als .tikz-Datei einzubinden (so wie gezeigt). Bitte beachten, dass man für das Designen im separaten Dokument ein vollwertiges Dokument inkl. der Definitionen aus der appearance.tex braucht. Für weiteres Verständnis bitte in das eingebundene Diagramm schauen (übrigens über STRG + Linksklick auf die Angabe erreichbar). Alles auskommentierte (außer die Legende(BETA-Kommentar!)) wird für ein erfolgreiches separates Übersetzen benötigt.

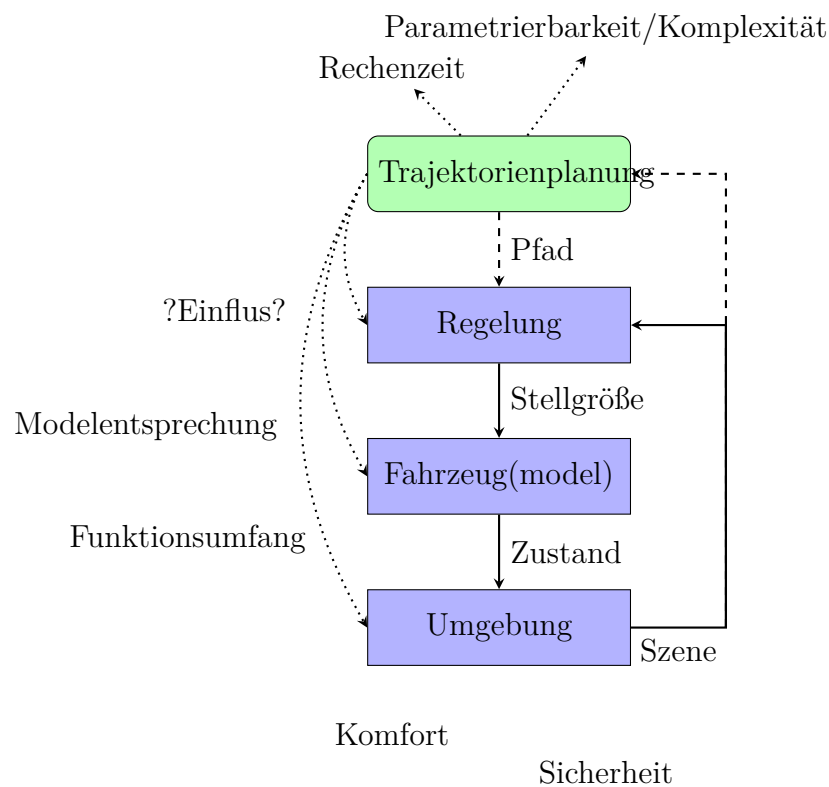


Abbildung 2.3: Beispiel eines Flussdiagramms

## 2.7 Tabellen

Parameter	Minimum	Maximum	Abtastung	Komplexität
Geschwindigkeitsdifferenz	-12	12	3	9
Beschleunigung (Anfang)	-2	2	1	5
Ruck(Anfang)	-2	2	1	5
			Gesamt	225

Tabelle 2.1: Randbedingungen der Längsplanung einschließlich Abtastung

## 2.8 Positionierung

Die Positionierung von Elementen wie Abbildungen, Diagrammen und Tabellen erfolgt über die Optionen der Umgebung. Am Beispiel der Diagramme sind verschiedene Nutzungsmöglichkeiten zu sehen. Optionen dabei sind here(hier) - h, top(oben) - t und bottom(unten) - b. Großbuchstaben sind erzwungene Platzierungen, Kleinbuchstaben hingegen entsprechen einer



dynamischen Platzierung. Diese Dynamische Platzierung versucht dem Wunsch zu entsprechen, tut dies aber nur wenn es keine bessere Möglichkeit auf den nächsten Seiten gibt. Dies soll für eine bessere Ausnutzung der Seiten sorgen. Dabei können auch mehrere Wünsche angegeben werden (bspw.: [htb] erst here versuchen dann top und dann bottom) die nacheinander vom Programm abgearbeitet werden.

## 2.9 Code

Dieser Abschnitt ist noch nicht ganz ausgereift. Wer sehr viel (Pseudo-) Code in seiner Arbeit haben möchte, muss sich dahingehend weiterbilden (GIDF :D). Sich das listings package anschauen wäre schonmal ein Anfang. Sehr beliebt weil einfach ist es ebenfalls, nach fertigen Setups zu suchen und dieser zu übernehmen. Die Sprache könnt ihr in jedem Fall in der styles.tex ändern (einfach mal danach suchen, Tipp: steht in der Nähe des gleichnamigen Package ;)

```

1 ind = nahegelegenster zukuenftiger Referenzpunkt

3 if Punkt ausserhalb Referenz
    ind = Anzahl der Punkte
5 end

7 % Interpolation
    lower_ind = maximum aus 1 und ind-1
9 % Ermitteln des interpolationsverhaeltnisses
    intp_ratio = (s(k) - sref(lower_ind))/(sref(ind) - sref(lower_ind))
11 % Ermitteln von interpolierten xref, yref und psiref
    wert_intp = wert(lower_ind) + intp_ratio*(wert(ind) - wert(lower_ind))
13
    % finale Transformation
15 x(k) = xref_intp - d(k) * sin(psiref_intp)
    y(k) = yref_intp + d(k) * cos(psiref_intp)

```

## 3 Kapitel 3

## 4 Kapitel 4

# Anhang

# A Erster Anhang

Beispieltext

## A.1 Messwerte

Beispieltext

## A.2 Protokoll

Beispieltext

## B Zweiter Anhang

Beispieltext

### B.1 Software A

Beispieltext

### B.2 Software B

Beispieltext

# Literaturverzeichnis

- [Wer11] WERLING, Moritz: *Ein neues Konzept für die Trajektoriengenerierung und -stabilisierung in zeitkritischen Verkehrsszenarien*, Diss., 2011. <http://dx.doi.org/10.5445/KSP/1000021738>. – DOI 10.5445/KSP/1000021738