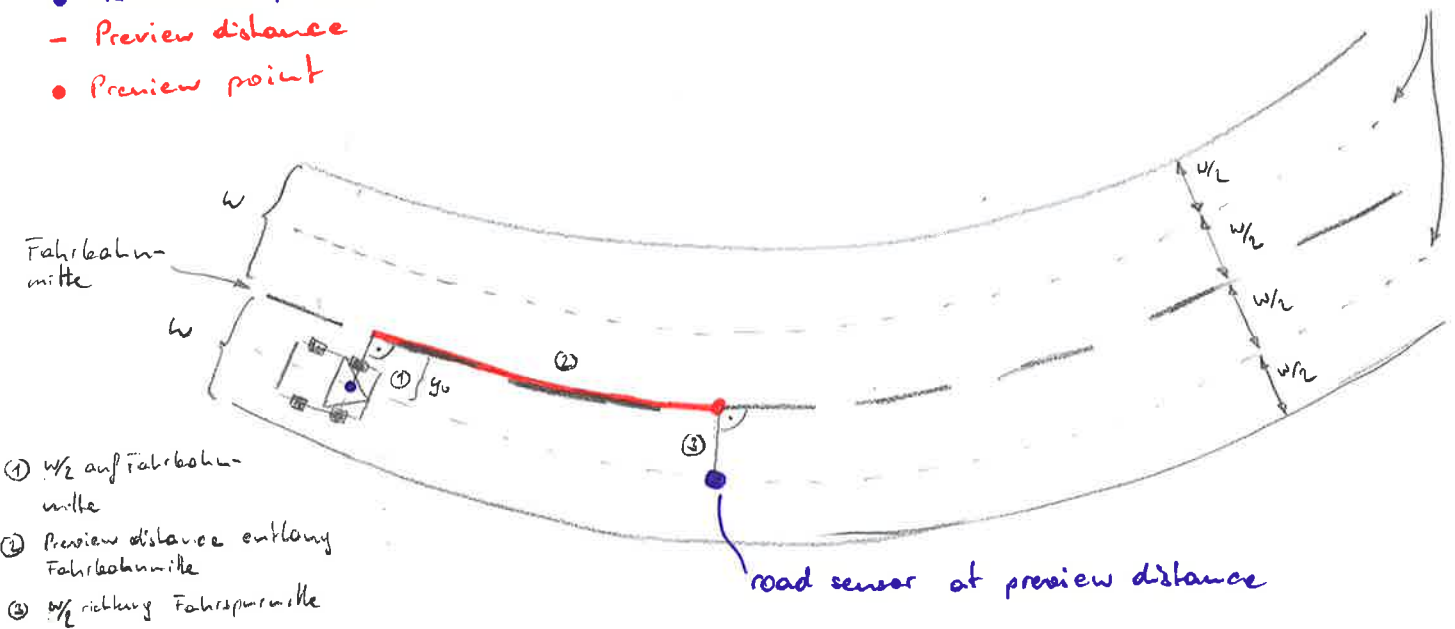


Cartesian RP-Sensor

Deviation Distance

- RP-Sensor / road sensor
- Preview distance
- Preview point

Fahrspurmitte



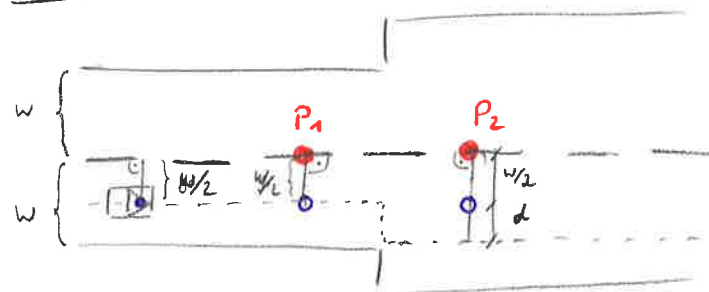
- ① $w/2$ auf Fahrspurmitte
- ② Preview distance entlang Fahrspurmitte
- ③ $w/2$ Richtung Fahrspurmitte

road sensor at preview distance

Deviation distance = ?

= der Querversatz des „road sensors“ • projiziert auf die Fahrspurmitte in der Vorausschaulänge —, d.h. beim „preview point“ •.

Beispiel

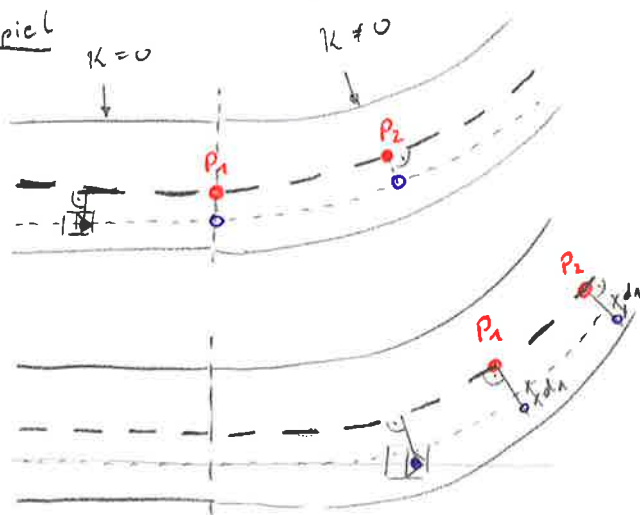


Deviation distance d

@ P_1 : $d = 0$

@ P_2 : $d > 0$

Beispiel



@ P_1 : $d = 0$

@ P_2 : $d = 0$

@ P_1 : $d = d_1 < 0$

@ P_2 : $d = d_2 < 0$