

sol.<label>

simProg

simDate

simIn

simOut

simPost

<Programm>

<Zeitstempel>

Controller

lka

VehicleModel

parameterFile

parameter

initialValue

SteeringModel

t

vehicleState

lkaSensor: $y_L, \varepsilon_L, \kappa_L$

ControlInp

<Bezeichnung>

relPos

lad_0

lad_...