Diagramm 2: Fehler  $\epsilon$  (der Schwerpunktlage  $\hat{f}$  zur Mittellinie f):  $\epsilon(t) = \inf_{\bar{t} \in T} \|\hat{f}(t) - f(\bar{t})\|_{\infty}$ Diagramm 1: Fahrtverlauf 3.5 ┌ legend title 500 3 Mittelline der Fahrspur (verbreitert) Schwerpunktslage des Fahrzeugs 2.5 400  $\epsilon(t)$  $oldsymbol{Q}_t pprox 89s$ 1.5  $\mathbf{Q}t \approx 149s$ 300 200 0.5  $oldsymbol{\Phi}_t pprox 60s$  $b_{t} \approx 179s$ 50 150 200 250 300 100 100 y(t)Diagramm 3: Reziproker Fehler - groessere Werte sind besser  $oldsymbol{\Phi}_{tpprox209s}$  $\Phi t \approx 30s$  1500  $\Box$ -100 1000 -200  $oldsymbol{\phi}_tpprox 238s$  $\phi_t pprox 0$ s. -300 500  $\dot{t} \approx 268s$ -400 50 100 150 200 250 300 0 -100 100 200 300 x(t)