

<Akademischer Grad><Vorname><Name>

<Titel>

<Subtitel>

<Bandangabe bei mehrbändigen Arbeiten>

<Gattungsbezeichnung der Arbeit>
<Angestrebter akademischer Grad>

<Studienrichtung>

Technische Universität Graz

Fachrichtung: Maschinenbau

Institut für Fahrzeugtechnik

Member of Frank Stronach Institute

Institutsvorstand: [Univ.-Prof. Dipl.-Ing. Dr.techn. Peter Fischer](https://online.tugraz.at/tug_online/visitenkarte.show_vcard?pPersonenId=57E3DA2974C4E741&pPersonenGruppe=3)

Betreuer:<Name>

Graz,<Datum>

Restricted acces until <date>

# Danksagung

# Eidesstattliche Erklärung

Ich erkläre an Eides statt, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig verfasst, andere als die angegebenen Quellen/Hilfsmittel nicht benutzt, und die den benutzten Quellen wörtlich und inhaltlich entnommenen Stellen als solche kenntlich gemacht habe.

Graz, am ………………………………………………………………………………….

 (Unterschrift)

I declare that I have authored this thesis independently, that I have not used other than the declared sources/resources, and that I have explicitly marked all material which has been quoted either literally or by content from used sources.

………………………….. …………………………………………………………

(Date) (Signature)

# Abstract

This Thesis deals with…

# Kurzfassung

Die vorliegende Diplomarbeit befasst sich mit…

# Inhalt

[Danksagung i](#_Toc337640188)

[Eidesstattliche Erklärung ii](#_Toc337640189)

[Abstract iii](#_Toc337640190)

[Kurzfassung iv](#_Toc337640191)

[Inhalt v](#_Toc337640192)

[Abkürzungen vi](#_Toc337640193)

[Symbole viii](#_Toc337640194)

[1. Einführung 1](#_Toc337640195)

[1.1 Kapitel 1 1](#_Toc337640196)

[1.2 Beispiele für Zitate 1](#_Toc337640197)

[1.3 Beispiele für Paragraphen 1](#_Toc337640198)

[1.4 Beispiele für Subfigures 1](#_Toc337640199)

[2 Methodik 3](#_Toc337640200)

[2.1 Kapitel 1 3](#_Toc337640201)

[3 Resultate 5](#_Toc337640202)

[3.1 Kapitel 1 5](#_Toc337640203)

[4 Diskussion 7](#_Toc337640204)

[4.1 Kapitel 1 7](#_Toc337640205)

[5 Zusammenfassung 9](#_Toc337640206)

[Abbildungsverzeichnis I](#_Toc337640207)

[Tabellenverzeichnis III](#_Toc337640208)

[Literaturverzeichnis V](#_Toc337640209)

[A. Anhang VII](#_Toc337640210)

# Abkürzungen

A Abkürzung

# Symbole

Koordinaten System

*g* Ursprung des globalen Koordinatensystems

Parameters und Konstanten

*i* imaginäre Einheit

Variablen

*x* Position in x-Richtung

Vektoren

**X***1* Zustandsvektor

Matrizen

**A** Transition Matrix

# Einführung

## Kapitel 1

Abbildung 1 zeigt … und wird in (1) erklärt…

##

Abbildung 1.:Benz Patent Motorwagen (2)

##  Beispiele für Zitate

* Buch

Auf Seite 11 in (1), definiert Mitschke…

* Zeitungsartikel

Im Artikel von Evans et al. (3)…

* Buchausschnitt

Donges (4) definiert…

* Konferenzprotokoll

Im Konferenzprotokoll des III 2009, Jansson (5)zeigt…

* Bericht

Im Bericht von Young et al. (6)…

* Standard

Standard (7) definiert…

* Webseiten

Weitere Informationen können von (8) bezogen werden

## Beispiele für Paragraphen

## Beispiele für Subfigures

|  |  |
| --- | --- |
| (a)Bild 1 | (b)Bild 2 |
| (c)Bild 3 | (d)Bild 4 |

Abbildung 2.: Beispiel für ein Subfigure

Abbildung (a) und (b) zeigen … während (c) und(d) …

#

# Methodik

## Kapitel 1

Vektor xk …

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | $x\_{k}=\left[\begin{matrix}x\_{k }&y\_{k}\end{matrix} \begin{matrix}v\_{x,k}&v\_{x,k}\end{matrix}\right]^{T}$ , | (2.1) |

$x\_{k}$ und $y\_{k}$ sind die Positionen und $v\_{x,k} v\_{y,k}$ die Geschwindigkeiten. Der Zustandsvektor

ist definiert in (2.1). Der Zusammenhang der Ableitung des Positionsvektors g$\dot{y}(t)$ und

des Geschwindigkeitsvektors $$ wird gezeigt in

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | $=T\_{ge}\left(y\right)\*e^{z}$ , |  |
|  | with$ T\_{ge}=\left[\begin{matrix}\cos(ψ)&-\sin(ψ)&0\\\sin(ψ)&\cos(ψ)&0\\0&0&0\end{matrix}\begin{matrix}0&0\\0&0\\0&0\end{matrix}\right]$ , | (2.2) |

wobei **T***ge*die Transformation Matrix ist.

## Kapitel 2



Abbildung 3.:Diagramm

In Abbildung 3 ….

# Resultate

## Kapitel 1

Tabelle 3.1.:Results

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Zeit [s] | Resultat 1 [m] | Resultat 2 [m] |
| 1 | 1 | 2 |
| 2 | 3 | 4 |

# Diskussion

## Kapitel 1

# Zusammenfassung

## Kapitel 1

# Abbildungsverzeichnis

[Abbildung 1.:Benz Patent Motorwagen (2) 1](#_Toc340664899)

[Abbildung 2.: Beispiel für ein Subfigure 2](#_Toc340664900)

[Abbildung 3.:Diagramm 5](#_Toc340664901)

# Tabellenverzeichnis

[Tabelle 3.1.:Results 6](#_Toc340664907)

# Literaturverzeichnis

1. **Mitschke, M und Wallentowitz, H.** *Dynamik der Kraftfahrzeuge.* s.l. : Springer, 2004.

2. **Deutsches Museum.** Der Motorwagen von Karl Benz. *http://www.deutsches-museum.de/sammlungen/ausgewaehlte-objekte/meisterwerke-i/motorwagen/.* [Online] 2010. [Zitat vom: 4. January 2010.]

3. *Antilock brake systems and risk of different types of crashes in traffic.* **Evans, L.** 1, 1999, Traffic Injury Protection, Bd. 1, S. 5-23.

4. **Donges, E.** Handbuch Fahrerassistenzsyseme Grundlagen,. Wiesbaden : Vieweg+Teubner, 2009, Bd. 1.edition, S. 15-23.

5. *Decision making for collision avoidance systems.* **Jansson, J, Gustafsson, F und Ekmark, J.** Detroit,USA : s.n., März 2002. Proceedings of the 2002 SAE World Congress.

6. **Young, K, Regan, M A und Hammer, M.** *Driver distraction: a review of the literature.* s.l. : Monash University Accident Research Centre, 2003.

7. **Normenausschuß Automobiltechnik.** *DIN70010: System of road vehicles - Vocabulary of power-driven vehicles, combinations of vehicles and towed vehicles.* Standard. s.l. : Deutsches Institut für Normung (DIN), April 2001.

8. European Community R&TD project Advanced PROtection SYStem (APROSYS) . *http://www.aprosys.com.* [Online] 2009. [Zitat vom: 7. August 2009.]

# Anhang