

<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.-Doz. Dipl.-Ing. Dr. techn. Arno Eichberger

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
Eidesstattliche Erklärung	ii
Abstract	iii
Kurzfassung	iv
Inhalt.....	v
Abkürzungen	vi
Symbole.....	viii
1. Einführung	1
1.1 Kapitel 1.....	1
1.2 Beispiele für Zitate.....	1
1.3 Beispiele für Paragraphen	1
1.4 Beispiele für Subfigures.....	2
2 Methodik	4
2.1 Kapitel 1.....	4
3 Resultate.....	6
3.1 Kapitel 1.....	6
4 Diskussion.....	8
4.1 Kapitel 1.....	8
5 Zusammenfassung.....	10
Abbildungsverzeichnis.....	I
Tabellenverzeichnis	III
Literaturverzeichnis.....	V
A. Anhang.....	VII

Abkürzungen

A Abkürzung

Symbole

Koordinaten System

O_g Ursprung des globalen Koordinatensystems

Parameters und Konstanten

i imaginäre Einheit

Variablen

x Position in x-Richtung

Vektoren

\mathbf{x}_1 Zustandsvektor

Matrizen

\mathbf{A} Transition Matrix

1. Einführung

1.1 Kapitel 1

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

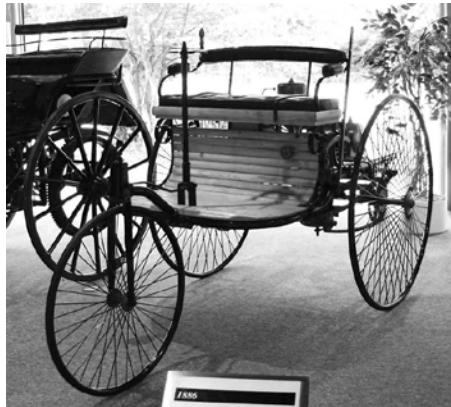


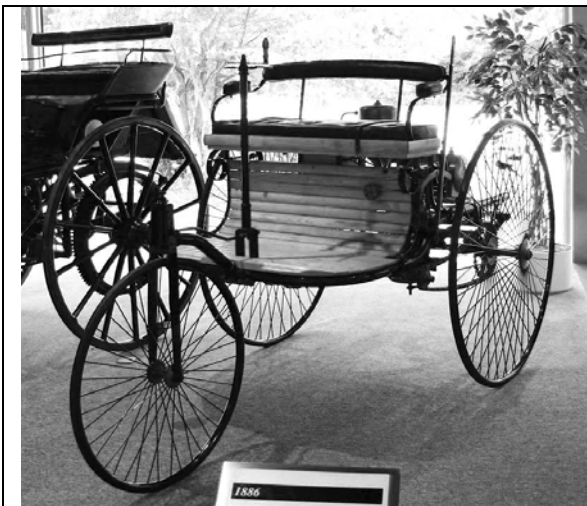
Abbildung 1.:Benz Patent Motorwagen (2)

1.2 Beispiele für Zitate

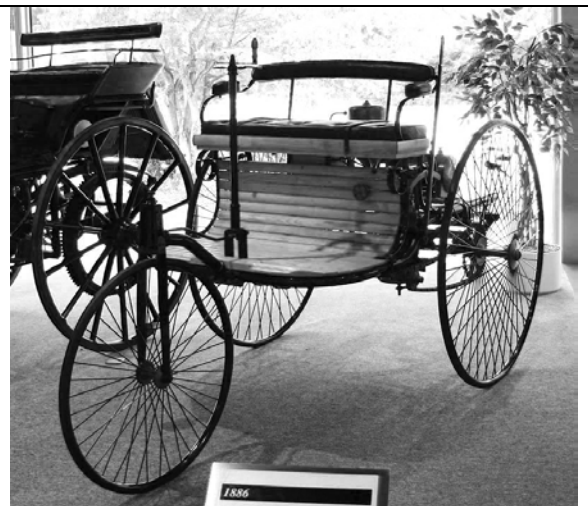
- Buch
Auf Seite 11 in (1), definiert Mitschke...
- Zeitungsartikel
Im Artikel von Evans et al. (3)...
- Buchausschnitt
Donges (4) definiert...
- Konferenzprotokoll
Im Konferenzprotokoll des III 2009, Jansson (5) zeigt...
- Bericht
Im Bericht von Young et al. (6)...
- Standard
Standard (7) definiert...
- Webseiten
Weitere Informationen können von (8) bezogen werden

1.3 Beispiele für Paragraphen

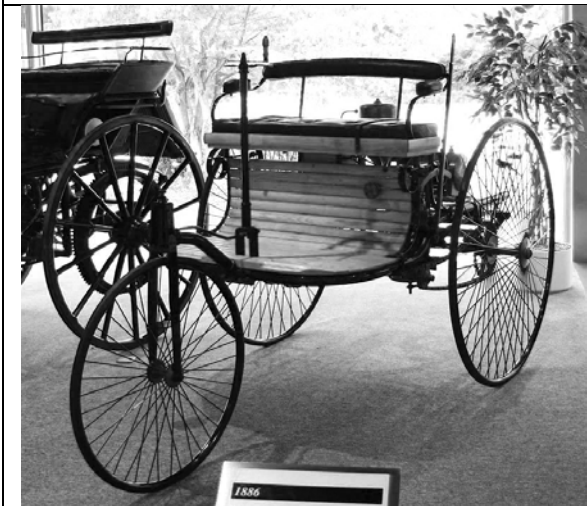
1.4 Beispiele für Subfigures



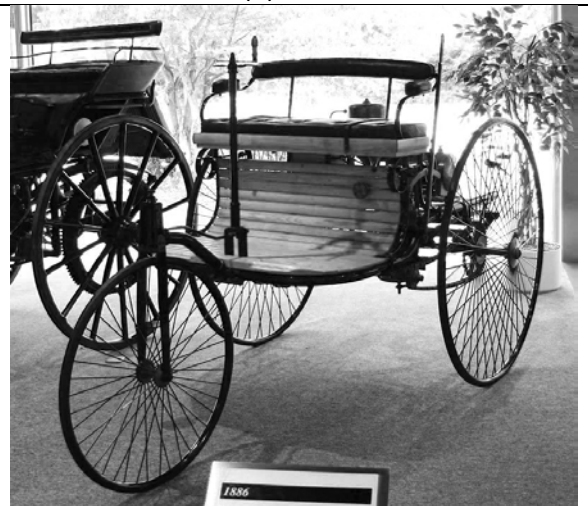
(a)Bild 1



(b)Bild 2



(c)Bild 3



(d)Bild 4

Abbildung 2.: Beispiel für ein Subfigure

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

2 Methodik

2.1 Kapitel 1

Vektor \mathbf{x}_k ...

$$\mathbf{x}_k = [x_k \quad y_k \quad v_{x,k} \quad v_{y,k}]^T, \quad (2.1)$$

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 ${}_g\dot{\mathbf{y}}(t)$ und des Geschwindigkeitsvektors ${}_e\mathbf{z}(t)$ wird gezeigt in

$${}_g\dot{\mathbf{y}} = \mathbf{T}_{ge}(\mathbf{y}) * {}_e\mathbf{z}, \quad (2.2)$$

$$\text{with } \mathbf{T}_{ge} = \begin{bmatrix} \cos \psi & -\sin \psi & 0 & 0 \\ \sin \psi & \cos \psi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

wobei \mathbf{T}_{ge} die Transformation Matrix ist.

2.2 Kapitel 2

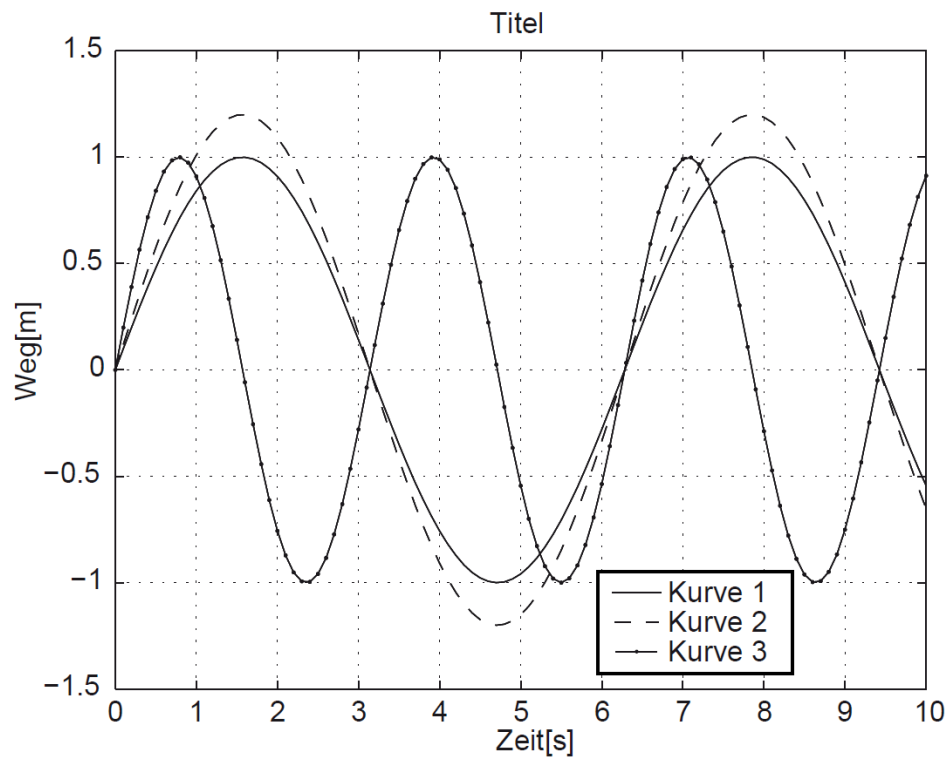


Abbildung 3.:Diagramm

In Abbildung 3

3 Resultate

3.1 Kapitel 1

Tabelle 3.1.:Results

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

4 Diskussion

4.1 Kapitel 1

5 Zusammenfassung

5.1 Kapitel 1

Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1.:Benz Patent Motorwagen (2).....	1
Abbildung 2.: Beispiel für ein Subfigure	2
Abbildung 3.:Diagramm.....	5

Tabellenverzeichnis

Tabelle 3.1.:Results	6
----------------------------	---

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 Fahrerassistenzsysteme 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.]

A. Anhang

