

# Steilkurvenlogik

Die sogenannte Steilkurvenlogik stellt eine Möglichkeit dar, eine Kurvenfahrt auf seitlich geneigter Fahrbahn ("Steilkurve") von einer Kurvenfahrt auf ebener Straße zu unterscheiden. Üblicherweise wird bei [Fahrdynamikregelsystemen](#) ein Querschleunigungssensor zur Messung der Schwerpunktsbeschleunigung des Fahrzeuges in lateraler Richtung genutzt. Dieser würde in einer Fahrt durch eine geneigte Kurve aufgrund des Querschleunigungssignals eine Kurvenfahrt detektieren, die in diesem Sinne gar nicht vorliegt, da in der geneigten Kurve durch den Querschleunigungssensor ein Teil der Erdbeschleunigung gemessen wird.

Eine Steilkurve kann bei zum Kurvenradius passender Wahl der Fahrgeschwindigkeit nahezu ohne Bedienung des Lenkrades durchfahren werden. Ein fehlender Lenkwinkel wird aber durch die Regellogik des ESC erkannt und es würde ein - in diesem Fall fehlerhafter - Korrekturingriff vorgenommen. Eine Möglichkeit, derartige Zustände festzustellen, ist die Anordnung von 2 Beschleunigungssensoren in definiertem Winkel zur Horizontalebene des Fahrzeuges.

## Siehe auch

- [Isermann, R.](#): Fahrdynamik-Regelung: Modellbildung, Fahrerassistenzsysteme, Mechatronik. 1. Auflage 2006, Vieweg-Verlag, S. 210
- <https://register.dpma.de/DPMAregister/pat/PatSchrifteneinsicht?docId=DE19538616A1>
- <https://register.dpma.de/DPMAregister/pat/PatSchrifteneinsicht?docId=DE19821617C1>
- [Literaturliste: Fahrdynamik](#)