

Beschleunigung des Folgefahrzeugs proportional zur Geschwindigkeitsdifferenz des Führungsfahrzeugs:

$$\ddot{x}_{n+1}(t + \tau) = \lambda \cdot (\dot{x}_n(t) - \dot{x}_{n+1}(t))$$

Zeitdiskretisierung beruht auf Approximation der Ableitungen durch Differenzgleichungen und den daraus resultierenden rekursiven Berechnungen:

$$x_n(t + dt) \approx x_n(t) + dt \cdot \dot{x}_n(t)$$

$$\dot{x}_n(t + dt) \approx \dot{x}_n(t) + dt \cdot \ddot{x}_n(t)$$