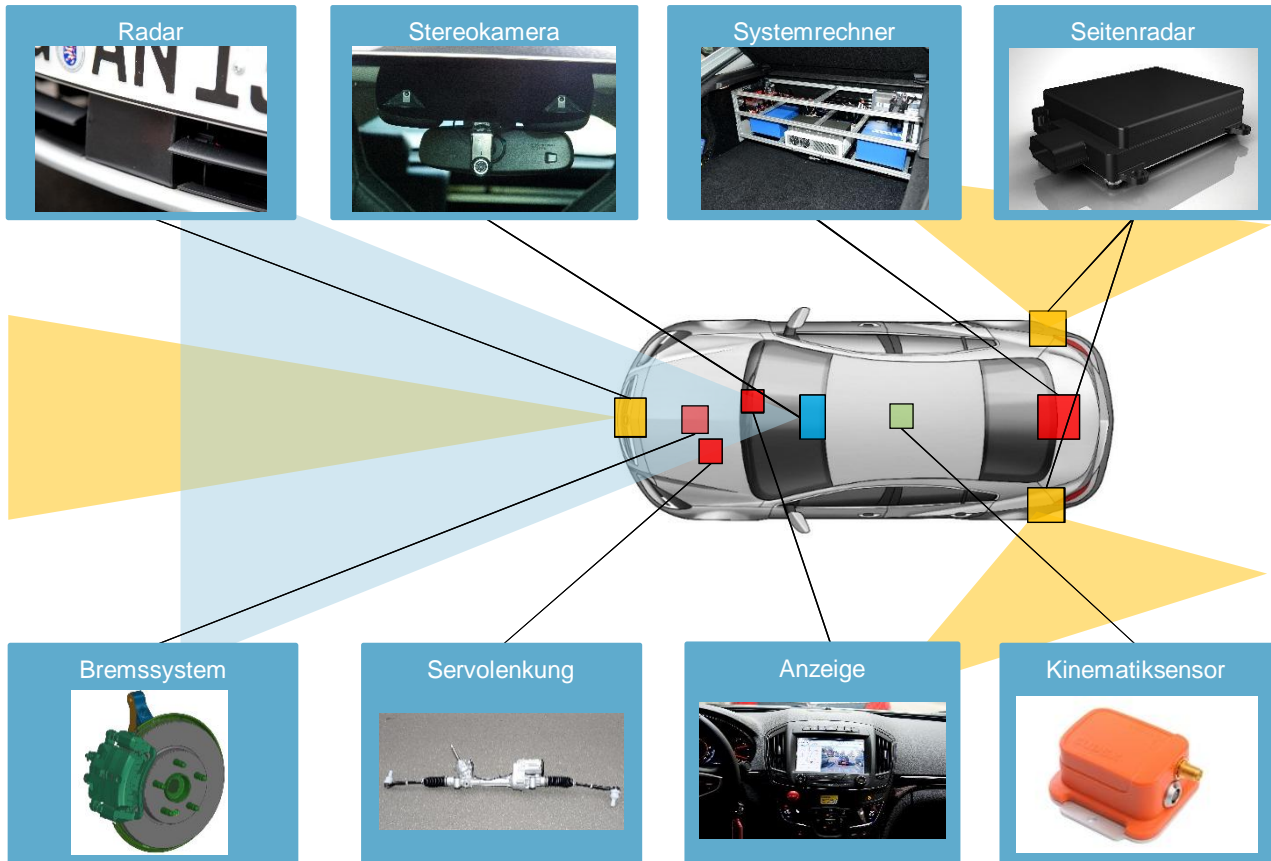


Motivation

Ein automatisiertes Brems- und Lenkmanöver kann in Gefahrensituationen im städtischen Umfeld Kollisionen verhindern.

Versuchsfahrzeug



Systemansatz

1. Umfelderkennung durch Radarsensoren und Stereokamera
2. Detektion der Verkehrsteilnehmer und Fahrspurbegrenzungen
3. Interpretation des Verkehrsszenarios
4. Berechnung des optimalen Manövers
5. Warnung und Handlungsempfehlung an den Fahrer
6. Automatisierter Lenk- und Bremsingriff



Wir leben Autos.



Gefördert durch:



aufgrund eines Beschlusses
des Deutschen Bundestages