

## Automatisches Ausweichen im innerstädtischen Bereich

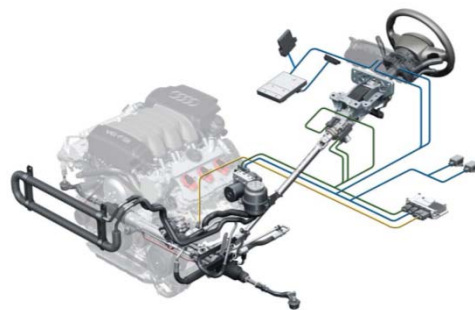
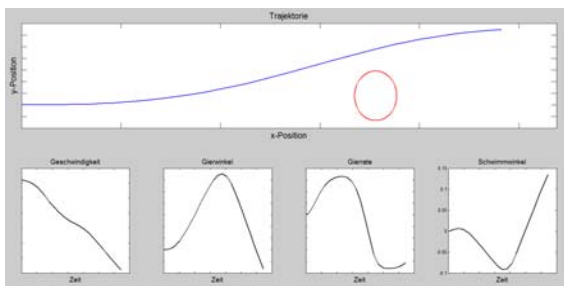
### Versuchsträger:

Audi A6 Avant mit Seriensensorik (Ultraschall, Langreichweitenradar, Kurzreichweitenradar, Topviewkameras und Monokamera)  
zusätzlich: Stereokamera, Laserscanner, aktives Gaspedal und Fahrzeugrechner für z. B. Bildverarbeitung, Fusion und Funktion



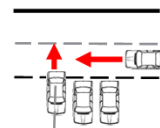
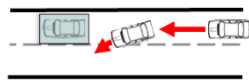
### Motivation:

- Vermeidung von Kollisionen durch kombinierte Brems- und Lenkeingriffe
- Gemeinsame Darstellung von Assistenz- (SQL) und Sicherheitsfunktionen



### Umsetzung:

Planung einer Ausweichtrajektorie und Ansteuerung der Überlagerungslenkung  
→ Variable Entkopplung des Fahrers



Typische Szenarien zum Einsatz der Funktion bei statischen und dynamischen Hindernissen

