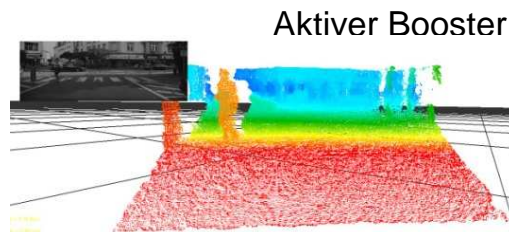


Fahrzeugaufbau für alle KA-Teilprojekte



Perzeption

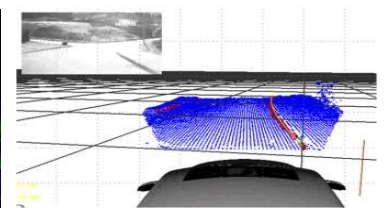
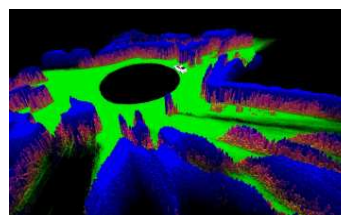
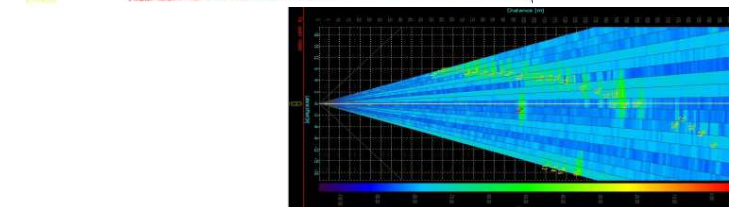
- Kamera / Radar (Bilder, 3D-Daten, bewegtes und statisches Umfeld)
- Erkennung und Verfolgung von Objekten



Aktiver Booster

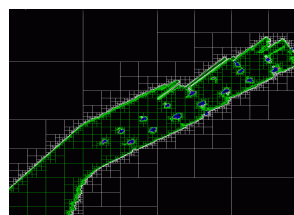
Hybrides Umfeldmodell

- Statisches (Leitplanken, Randstein) und bewegtes Umfeld (Fahrzeuge, Fußgänger)
- Optische Begrenzungen (Linien) und Signale (Ampeln, Schilder)



Zielsetzung

- Optimale Repräsentation des statischen und bewegten Umfeldes
- Optimale und effiziente Übertragung des Umfeldmodells



Gefördert durch:



aufgrund eines Beschlusses
des Deutschen Bundestages

