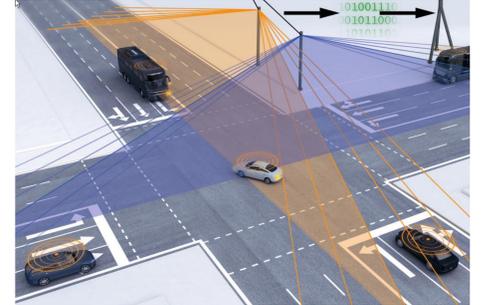


Fahrdemonstration: Kommunikation der Fahrzeugposition im Kreuzungsbereich

Motivation

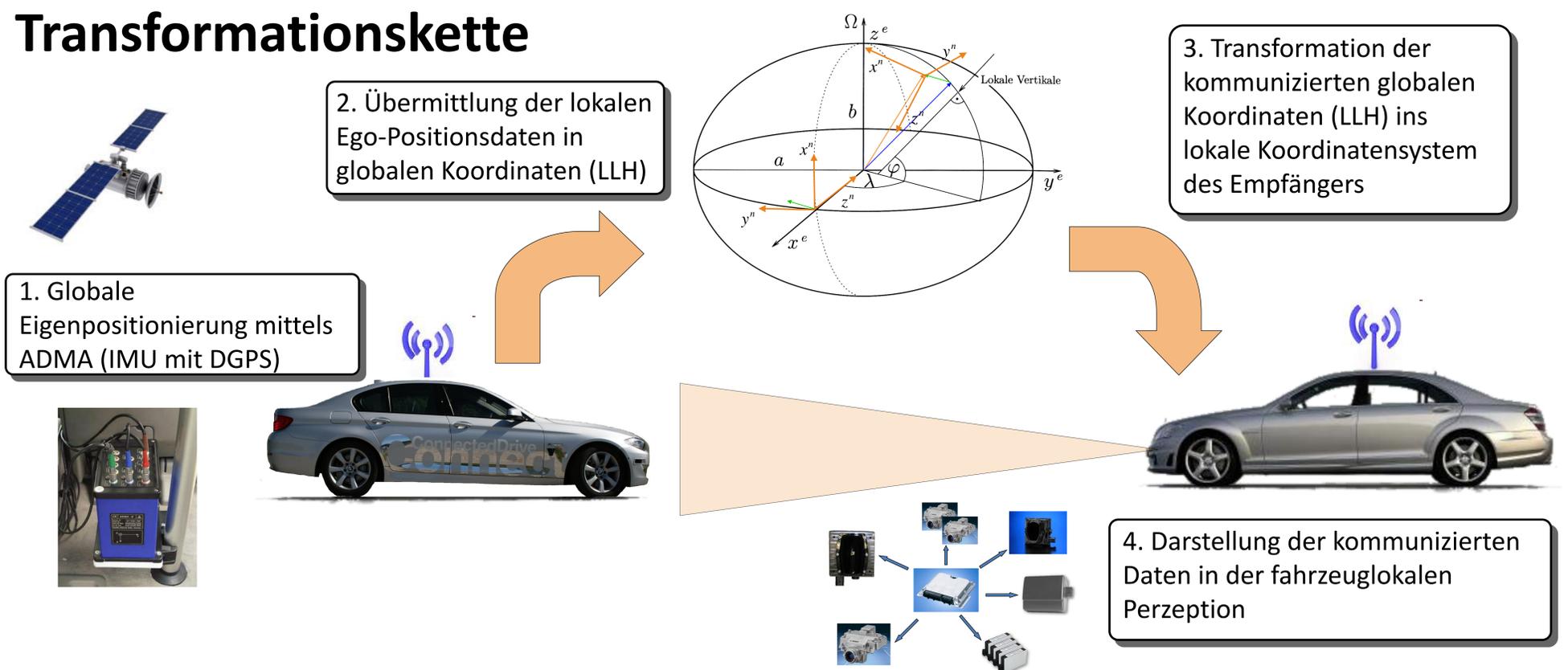
- Erweiterung des Sichtbereiches der fahrzeuglokalen Perzeption an Verdeckungen mit Hilfe von Kommunikation
- Darstellung kommunizierter Objektpositionsdaten in der fahrzeuglokalen Perzeption



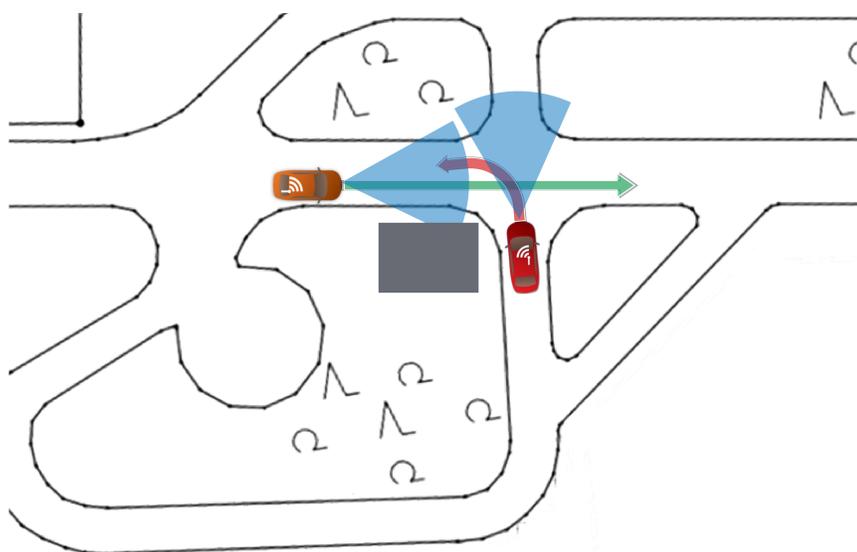
Späteres Ziel in Ko-PER:

- Zusätzliche Kommunikation von Perzeptionsdaten und fahrzeugübergreifende Fusion mit fahrzeuglokalem Umfeldmodell

Transformationskette



Szenario



Visualisierung der kommunizierten Objektposition (grün) hinter der Verdeckung im fahrzeuglokalen Sichtfeld

