

Aufgaben & Herausforderungen

Sensoren

- Kamera
- Radar
- Laserscanner
- GPS, WLAN
- Ko-TAG

Fahrzeuglokale Perzeption und fahrzeugübergreifende Fusion

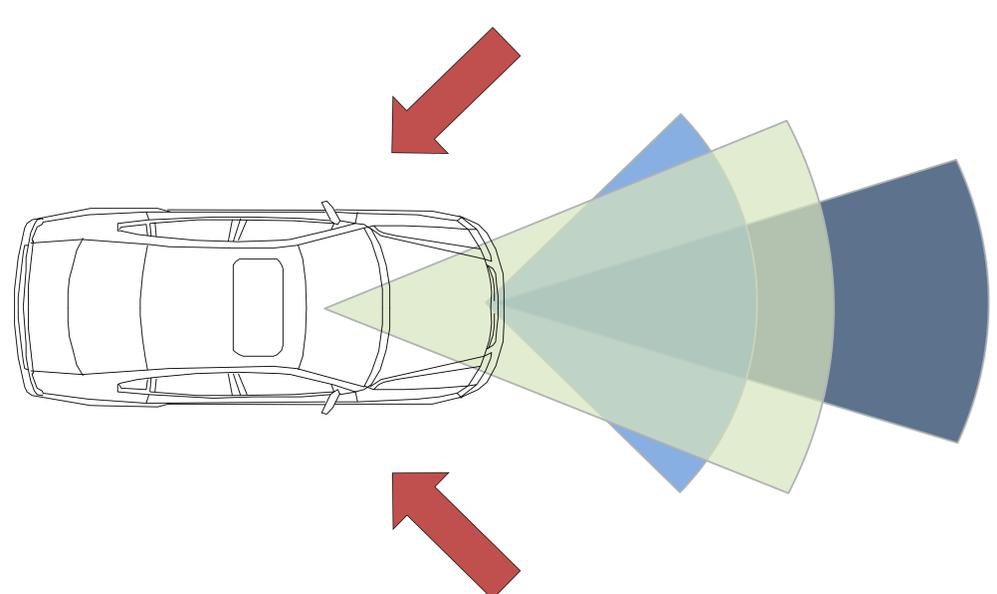
- Zeitstempel
- Latenzen
- Assoziation

Situationsanalyse

- Verhaltensprädiktion
- Risikoabschätzung

Integration

- Lokalisierung
- Kommunikation
- Mensch-Maschine-Interaktion



Funktionen

- Längsverkehr
- Kreuzung
- Evaluierung und Test

Versuchsfahrzeuge der Partner

