

Projekt: InVerSiV

Abstract

Intelligente Verkehrsinfrastruktur für sicheres vernetztes Fahren in der Megacity

Während die Forschungen auf der Gebiet des hochautomatisierten Fahrens auf Autobahnen bereits relativ weit fortgeschritten sind, steckt das Thema des automatisierten Fahrens in komplexen Umweltsituationen immer noch „in den Kinderschuhen“. Die aktuellen Unfälle der Tesla Fahrzeuge machten dies jüngst mehr als deutlich.

Das Forschungsvorhaben InVerSiV fokussiert deshalb auf die besonderen Herausforderungen des assistierten Fahrens in komplexen Umgebungen von Megacities. Der Ansatz sieht vor, die wachsende Sensorik in Fahrzeugen mit der straßenseitigen Infrastruktur, die mit Sensoren zur Umfelderkennung ausgestattet ist, zu vernetzen. In Verbindung mit weiteren Informationen aus lokalen/globalen Zentralen (z. B. Übersichtsplänen, Google Maps etc.) kann im Vergleich mit einer rein fahrzeugbasierten Sensorik ein deutlich umfassenderes Bild der Umgebung bzw. des Umfeldes und der Fahrsituation entstehen.

Projektziel:

Ziel des Projektes ist es auf der einen Seite die Komplexität einer Megacity in Zukunft für automatisiertes Fahren beherrschbar zu machen und andererseits auch Gefahren für Verkehrsteilnehmer „ohne eigene Sensorik“ frühzeitig erkennbar zu machen und angemessene Reaktionen abzuleiten.