

Entwicklung einer Fahrzeuglängsführung im automatisierten Verkehr mit Hinderniserkennung

Die zunehmende Einführung automatisierter Fahrfunktionen führt zu neuen Aufgaben im Bereich der Fahrzeugentwicklung. Für den automatisierten Verkehr soll eine Fahrzeuglängsführung entwickelt werden.

Mögliche Inhalte:

- Literaturrecherche zur Längsführung
- Definition von Anforderungen an die „optimale“ Längsführung
- Entwicklung einer eigenen Längsführung und Implementierung in eine vorhandene Simulationsumgebung
- Durchführung und Auswertung von Versuchen am Fahrsimulator

M. Sc. Florian Büchner
Newtonbau 2250
03677 – 69 3868

Florian.buechner@tu-ilmenau.de