



Entwicklung eines sensorbasierten Erfassungssystems für Verkehrssituationen auf Basis eines semantischen Modells für die X-to-Y-Kommunikation

Master-Thesis

AutorIn: Waldemar Titov

Kurzzusammenfassung

Auf öffentlichen Straßen treffen verschiedenste Verkehrsteilnehmer in unterschiedlichen Situationen aufeinander. Im Zuge der Anstrengungen zum autonomen Fahren, wurden bereits erste Lösungen entwickelt, Fahrzeuge untereinander und mit der Infrastruktur kommunizieren zu lassen. Bei dieser sogenannten Car-to-Car- bzw. Car-to-X-Kommunikation liegt der Fokus bislang auf motorisierten Fahrzeugen. Ziel dieser Arbeit soll die Erweiterung auf nichtmotorisierte Verkehrsteilnehmer sein. Diese sollen in die Kommunikationsflüsse und den Austausch verkehrskritischer Daten eingebunden werden, um eine X-to-Y-Kommunikation zu realisieren.

Betreuender Hochschullehrer

Prof. Dr.-Ing. Thomas Schlegel