

Beschreibung

Die mobilen Roboter sind flache, stabile und überfahrbarer Plattformen, die z. B. für Tests von Fahrerassistenzsystemen verwendet werden können. Die auf der Plattform montierte Attrappe (z. B. Fußgänger oder Auto) kann ohne Beschädigung überfahren werden.

Der Roboter kann einer frei programmierbaren Soll-Trajektorie folgen. Auch die Geschwindigkeitsprofile sind frei programmierbar. Durch die Möglichkeit das System zu triggern, ist sichergestellt, das auch komplexe Szenarios umgesetzt werden können.

Eine Ausbaustufe in CARISSMA ist die Weiterentwicklung für die Erforschung und den Test kooperativer Sicherheitsfunktionen, in denen sich die Verkehrsteilnehmer zur Unfallvermeidung durch Car2X-Kommunikation automatisiert abstimmen.

Anwendungsbeispiele in CARISSMA

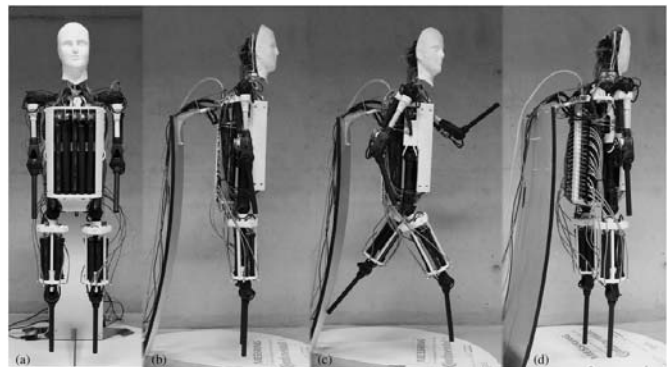
- Evaluierung von Sicherheitsfunktionen sowie dem automatisierten Fahren
- Evaluierung von Algorithmen und Sensoren
- Nachstellung von Verkehrsszenarien



tecpond.at



CARISSMA Fußgängertarget
(Version mit Freiheitsgrad 10)



CARISSMA Fußgängertarget
(Version mit Freiheitsgrad 21)



tecpond.at



tecpond.at

Ansprechpartner:

Prof. Dr.-Ing. Thomas Brandmeier
thomas.brandmeier@carissma.eu

Dr.-Ing. Christian Lauerer
christian.lauerer@carissma.eu

Igor Doric
igor.doric@carissma.eu