

Autonomes Fahren als Erlebnis in VR

Thema:

Autonomes Fahren als Erlebnis in VR

Art:

BA

Betreuer:

Martin Brockelmann

Student:

Johannes Lorper

Professor:

Christian Wolff

Status:

in Bearbeitung

Stichworte:

VR, Autonomes Fahren, AVL, Simulation

angelegt:

2018-09-27

Beginn:

2018-08-20

Hintergrund

Derzeit wird stark an Sensorik für automatisiertes Fahren und den damit zusammenhängenden Verhaltensprinzipien der selbstfahrenden Autos geforscht. Selbständiges beschleunigen, abbremsen, Spurhalten, überholen und weitere Fahrmanöver sind dabei Teil eines angestrebten Gesamtkonzepts, das es letztendlich ermöglichen soll, als Fahrzeuginsasse gar nicht mehr in die Steuerung des Autos eingreifen zu müssen.

Zielsetzung der Arbeit

Die virtuelle Simulation in VR soll Leuten das Erlebnis von autonomen Fahren näher bringen und ihnen die Vorteile und Möglichkeiten dieses Forschungsfeldes vor Augen führen. Man soll selbständige Fahrmanöver als Autoinsasse wahrnehmen und Reaktionen des Autos erkennen und nachvollziehen. Dabei sollen prototypische Fahrsituationen nachgestellt werden und die Arbeitsweise der im Fahrzeug eingesetzte Sensoren deutlich gemacht werden.

Konkrete Aufgaben

Anforderungsanalyse zusammen mit der Abteilung für autonomes Fahren der Firma AVL - Regensburg
Modellierung von virtuellen Testumgebungen bzw. Erstellung von virtuellen Teststrecken
Umsetzung einer VR-Simulation von autonom ablaufendem Fahrverhalten
Nachbau eines Regelwerks für automatisierte Reaktionen der Fahrzeuge auf Gegebenheiten der Straßenverhältnisse
Weitere Aufgaben nach Absprache mit dem Betreuer

Erwartete Vorkenntnisse

Erfahrung in 3D-Modellierung Erfahrung mit einer Game Engine Programmiererfahrung

Weiterführende Quellen

<https://www.avl.com/web/de?avlregion=DE>

Ansprechpartner: Medina-Sanchez, Gonzalo AVL/DE gonzalo.medina-sanchez@avl.com

From:
<https://wiki.mi.ur.de/> - MI Wiki

Permanent link:
https://wiki.mi.ur.de/arbeiten/autonomes_fahren_als_erlebnis_in_vr?rev=1538050995

Last update: **27.09.2018 12:23**

