
Vorwort

Die Schwerpunkte bei der dritten ATZlive-Tagung „Fahrerassistenzsysteme“ lagen bei weiterentwickelten Fahrerassistenzsystemen, Schritten zum automatisierten Fahren und damit verbundenen rechtlichen Bedingungen und Versicherungskonzepten.

Die Beiträge zu *Fahrerassistenzsystemen* betrachteten, z.B. eine vernetzte Online-Sensorik, 3D-Umfelderfassung, Abbiege-, Brems-, Spurwechsel- und Parkassistenten. Zum *hochautomatisierten Fahren* wurde über laufende Entwicklungsprojekte, Vernetzung der Fahrzeuge, Verkehrsflussmodelle und die Wirksamkeit verschiedener Funktionen berichtet.

Die kommenden ADAS-Funktionen erfordern in Verbindung mit der Elektrifizierung und Vernetzung erweiterte Elektrik/Elektroniksysteme und flexible Software-Plattformen, verschiedene Redundanz-Lösungen und hochauflösende aktuelle Straßenkarten. Für Nutzfahrzeuge wurde das automatische Fahren beim Kolonnenfahren (Platooning) und in Betriebshöfen beschrieben und ein Ausweich- und Bremsassistent vorgestellt.

Nachdem die Erweiterung des Wiener Abkommens das vollautomatisierte Fahren bei bestimmungsgemäßer Verwendung zulässt, bleibt die Fahrer-, Halter- und Herstellerhaftung wie bisher. Es verbleibt ein Erlaubnisrisiko bei sicher ausgelegten Systemen als Restrisiko.

Weitere wichtige Themen waren Security-Lösungen für Hardware und Software, Einheitlichkeit und Standardisierung der Bedienung, Kundenakzeptanz, Schulungen, Übernahme-situationen bei Ablenkungen und anderen Tätigkeiten und Versicherungsfragen.

Dieser Band enthält Beiträge der Tagung, die zur Veröffentlichung freigegeben wurden.

Prof. Dr.-Ing. Dr. h.c. Rolf Isermann
TU Darmstadt
Wiss. Tagungsleiter

Fahrerassistenzsysteme 2017

Von der Assistenz zum automatisierten Fahren - 3.

Internationale ATZ-Fachtagung Automatisiertes Fahren

Isermann, R. (Hrsg.)

2017, XIII, 420 S. 132 Abb., Softcover

ISBN: 978-3-658-19058-3