

1. Record Nr.	UNINA9910346897903321
Autore	Frese Christian
Titolo	Planung kooperativer Fahrmanover fur kognitive Automobile
Pubbl/distr/stampa	KIT Scientific Publishing, 2012
Descrizione fisica	1 online resource (XX, 235 p. p.)
Collana	Karlsruher Schriften zur Anthropomatik / Lehrstuhl für Interaktive Echtzeitsysteme, Karlsruher Institut für Technologie ; Fraunhofer-Inst. für Optronik, Systemtechnik und Bildauswertung IOSB Karlsruhe
Lingua di pubblicazione	Tedesco
Formato	Materiale a stampa
Livello bibliografico	Monografia
Sommario/riassunto	Fahrerassistenzsysteme eröffnen die Möglichkeit für automatische Eingriffe in Gefahrensituationen und bieten dadurch ein Potenzial zur Unfallvermeidung und zur Minimierung der Unfallschwere im Straßenverkehr. Die Handlungen mehrerer kognitiver Fahrzeuge können über Funkkommunikation miteinander koordiniert werden. Diese Dissertation untersucht potenziell echtzeitfähige Bewegungsplanungsalgorithmen zur Planung von Fahrmanovern, die von mehreren Fahrzeugen kooperativ ausgeführt werden können.