

Pressemitteilung der ITS mobility GmbH
06. Februar 2019

Erfolgsgeschichte setzt sich fort: Automatisiertes Fahren wird im öffentlichen Verkehrsraum erprobt

- *Fachtagung AAET von ITS mobility, DLR und NFF feiert ihr 20. Jubiläum*
- *In großen deutschen Städten entstehen Testfelder für das automatisierte und vernetzte Fahren*
- *Braunschweiger Projekt erarbeitet Standards für automatisiertes Parken im Parkhaus*

Braunschweig, 6. Februar 2019 – Im Hinblick auf die Technologie ist das automatisierte und vernetzte Fahren in den vergangenen Jahren sehr weit vorangeschritten: Nachdem Einparkhilfen, Abstandshalter und Spurhalteassistenten schon serienmäßig in vielen Fahrzeugmodellen zu finden sind, werden nun auch höher-automatisierte Fahrfunktionen auf öffentlichen Straßen getestet. Wie Industrie und Forschung weiter an der konkreten Umsetzung des automatisierten Fahrens arbeiten, betrachtet die 20. Fachtagung AAET in der Stadthalle.

Zur Einführung hat Prof. Dr. Karsten Lemmer, DLR-Vorstand für Energie und Verkehr, heute Morgen vor rund 110 Teilnehmern aufgezeigt, dass vor allem der Umgang des Menschen mit den Systemen und das Zusammenspiel der verschiedenen Verkehrsteilnehmer aktuelle Herausforderungen sind, um automatisierte Fahrzeuge auf die Straßen zu bringen und im Alltag zu betreiben.



Betrachten bei der 20. Fachtagung AAET die aktuellen Entwicklungen im Themenfeld automatisiertes und vernetztes Fahren (v. l.): Thomas Krause, Vorsitzender des Vorstandes von ITS mobility, Prof. Dr. Katharina Seifert, Leiterin des DLR-Instituts für Verkehrssystemtechnik, Adrian Sonka, Institut für Fahrzeugtechnik der TU Braunschweig/NFF, und Prof. Dr. Karsten Lemmer.

Bildnachweis: ITS/Stefan J. Römer

Die Tagung AAET wird vom Mobilitätsnetzwerk ITS mobility zusammen mit dem Institut für Verkehrssystemtechnik des Deutschen Zentrums für Luft- und Raumfahrt e. V. (DLR) und dem Niedersächsischen Forschungszentrum Fahrzeugtechnik (NFF) veranstaltet. Die Jubiläumsveranstaltung ist Anlass, Bilanz zu ziehen: „Während wir vor 20 Jahren die wissenschaftliche Diskussion um automatisiertes Fahren begonnen haben, sind heute schon höher automatisierte Fahrzeuge auf öffentlichen Straßen unterwegs“, erläutert Prof. Dr. Lemmer gleichermaßen die Erfolgsgeschichte der AAET und des automatisierten Fahrens. „Wir erleben jetzt, dass Digitalisierung und Vernetzung einen immer größeren Stellenwert im Mobilitätsverständnis einnehmen – mit der AAET haben wir diese Entwicklung nicht nur vorausgesehen, sondern auch Lösungen aufgezeigt“, betont Thomas Krause, Vorsitzender des Vorstandes von ITS mobility.

Die Tagung hat sich stets mit dem aktuellen Stand von Forschung und Entwicklung zu sogenannten kooperativen und automatisierten Fahrzeugsystemen beschäftigt – solchen, die auf dem Informationsaustausch zwischen Verkehrsteilnehmern beruhen und die Verkehrssicherheit erhöhen, in dem sie den Fahrer bei seiner Fahraufgabe unterstützen und zum Beispiel in gefährlichen Situationen warnen. Derzeit, so zeigen es auch die Fachvorträge bei der AAET heute und morgen, rücken immer stärker praktische Fragen für die Umsetzung und den Betrieb automatisierter Fahrzeuge in den Fokus, zum Beispiel, wie sich die Einführung automatisierter Fahrzeuge verkehrlich auswirkt, wie die Stabilität der Dienste sichergestellt wird, wie Prüfverfahren aussehen, welche Chancen sich aus der Digitalisierung für die Vernetzung der Verkehrsteilnehmer ergeben. „Die flächendeckende Einführung von autonomen Fahrzeugen erfordert noch einige Anstrengungen. Es bedarf einer gesellschaftlich akzeptablen, juristisch

definierten und betriebswirtschaftlich sinnvollen Einführungsstrategie“, erläutert Prof. Dr. Katharina Seifert, Leiterin des DLR-Instituts für Verkehrssystemtechnik, die künftig den Vorsitz des AAET-Programmausschusses von Prof. Lemmer übernimmt.

In Deutschland und speziell in der Region Braunschweig, so betonte es auch die stellvertretende Bürgermeisterin Annegret Ihbe zur Begrüßung, tut sich in Sachen automatisiertes und vernetztes Fahren einiges: Mit Unterstützung staatlicher Förderprogramme entstehen in verschiedenen deutschen Städten Testfelder für das automatisierte und vernetzte Fahren. Das DLR betreibt das Testfeld Niedersachsen auf den Autobahnen 2, 7 und 39 zwischen Hannover, Braunschweig, Wolfsburg und Göttingen/Hildesheim sowie die Anwendungsplattform Intelligente Mobilität (AIM) im Braunschweiger Stadtgebiet. Außerdem ist der Forschungspartner in das Testfeld Düsseldorf und, gemeinsam mit ITS mobility, auch in die Teststrecke für automatisiertes und vernetztes Fahren in Hamburg (TAVF) involviert. Das DLR begleitet TAVF hierbei wissenschaftlich und ITS mobility koordinierend im Rahmen einer Geschäftsstelle, welche Nutzern und Interessenten als Ansprechpartner zur Verfügung steht und den Erfahrungsaustausch zwischen Anwendern, Betreibern und weiteren Experten unterstützt.

Auf diesen Erprobungsrouten können Forschungsfahrzeuge mit ihrer Sensorik auf Herz und Nieren geprüft und die Zuverlässigkeit der Datenerfassung belegt werden. „Es geht darum, zu verschiedenen Situationen und unterschiedlichen Gegebenheiten möglichst viele seriöse, belastbare Daten zu sammeln“, erläutert Prof. Seifert. „Der Mischverkehr, in dem sich automatisierte und nicht-automatisierte Fahrzeuge gemeinsam mit Radfahrern und Fußgängern bewegen, stellt uns noch vor Herausforderungen.“ Daher sind die Erprobungen unter realen Verkehrsbedingungen auf öffentlichen, mitunter stark belasteten, Straßen und Kreuzungen besonders wichtig, um die Zuverlässigkeit des Systems sicherzustellen.

Begrenzte Verkehrsräume wie etwa ein Parkhaus hingegen liefern ideale Ausgangsbedingungen, um schon in naher Zukunft automatisierte Fahrfunktionen anzubieten. Unter der Federführung des NFF ist in Braunschweig kürzlich das Projekt SynCoPark gestartet. Es nutzt das am Forschungsflughafen erbaute Parkhaus als Testzone für automatisierte Parkvorgänge, bei denen der Fahrer das Fahrzeug verlassen kann und es sich selbstständig in die Parkposition begibt. Der Vorteil für den Fahrer liegt auf der Hand – er spart Zeit. „Unser Ziel ist es, Parkvorgänge in unterschiedlichen Automatisierungsgraden durchzuführen, und einen Standard zu entwickeln, der es erlaubt, Parkvorgänge unabhängig vom Fahrzeughersteller, Infrastrukturdienstleister und Parkhausbetreiber anzubieten“, erläutert Priv. Doz. Dr.-Ing. Roman Henze vom Institut für Fahrzeugtechnik am NFF der Technischen Universität Braunschweig. Durch die standardisierten Lösungen sollen automatisierte Fahrzeuge in der Lage sein, sich auch in baulich sehr unterschiedlichen Parkhäusern zu orientieren und auf die Fahrmanöver anderer automatisierter Fahrzeuge zu reagieren. „So kann nicht nur die technische Ausstattung von Parkhaus-Neubauten, sondern auch die Nachrüstung bereits bestehender Parkhäuser geplant werden“, erklärt Dr. Henze.

Neben der Vorstellung des Projektes SynCoPark ist auch die Ergebnispräsentation aus den EU-Projekten UnCoVer CPS und Enable-S3 zum hochautomatisierten Fahren in Konfliktsituationen ein Highlight der AAET 2019. Wie gewohnt wagt sie auch wieder einen Blick in die Zukunft und betrachtet zum Beispiel, wie ein autonomes Familienfahrzeug aussehen kann. Ergänzend zu Fachvorträgen und der begleitenden Ausstellung bietet auch der heutige Abendempfang in der Dornse auf Einladung der Stadt Braunschweig Raum für Diskussionen, wie das automatisierte und vernetzte Fahren flächendeckend eingeführt und im Alltag betrieben werden kann.

Kontakt für die Presse:

Sonja Eickmann, ITS mobility GmbH
sonja.eickmann@its-mobility.de
www.aaet.de – www.its-mobility.de