

SAFESPOT - Cooperative Systems for Road Safety

„Smart Vehicles on Smart Roads“

Projekthalt

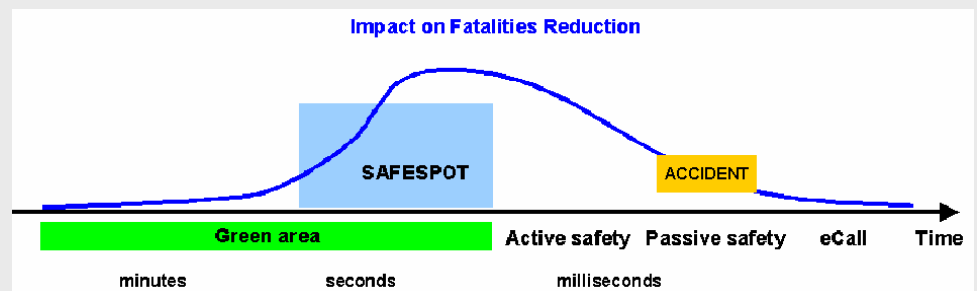
Im Jahr 2000 wurden innerhalb der Europäischen Union 40 000 Menschen durch Verkehrsunfälle getötet. Ziel der EU ist es, diese Zahl bis zum Jahr 2010 zu halbieren.



Einen Betrag hierzu leistet das von der EU geförderte Projekt SAFESPOT. Ziel von SAFESPOT ist es Möglichkeiten herauszuarbeiten, wie intelligente Fahrzeuge und intelligente Infrastruktur miteinander kooperieren und kommunizieren können, um die Verkehrssicherheit zu erhöhen. Mittels dieser entwickelten Anwendungen soll der Wahrnehmungshorizont des Autofahrers sowohl zeitlich als auch räumlich ausgedehnt werden, um sicherheitskritische Zustände und Situation im Straßenverkehr frühzeitig erkennen zu können. Zu Erreichung dieses Zieles ist es notwendig, dass die gesamte Prozesskette der Datenverarbeitung betrachtet wird.

Tätigkeit des Lehrstuhls

- Methoden zur Fusion inhomogener Daten aus diversen infrastrukturseitigen Sensoren



- Applikationen zur Erhöhung der Verkehrssicherheit auf innerstädtischen Kreuzungen mittels der Berechnung und Prognose der Fahrzeugtrajektorien

Laufzeit

Februar 2006 – Januar 2010

Auftraggeber

EU im Rahmen des 6. Forschungsprogramms

Partner

Über 50 europäische Partner aus den Bereichen Automobilindustrie, Verkehrsdienstleistung, Verkehrsforschung und Infrastrukturbetrieb

Ansprechpartner

Tobias Schendzielorz

schendzielorz@vt.bv.tum.de

Tel.: 089-289-23837