

## FACHAUSSTELLUNG

Hersteller, Entwickler, Anbieter und Betreiber von Systemen, Geräten, Komponenten, Software und Diensten können im Rahmen der begleitenden Fachausstellung den aktuellen Stand ihrer Angebote darstellen und so vertiefende Kontakte zu den Teilnehmern und Studierenden knüpfen. Hierzu wird die Ausstellung im Konferenzbereich organisiert, in dem auch alle Pausen geplant sind.

## SPRACHE

Die Vortragssprache des Symposiums ist deutsch. Englischsprachige Beiträge sind möglich, eine Simultanübersetzung ist nicht vorgesehen.

## TAGUNGSBAND

Der Tagungsband wird den Teilnehmern bei der Teilnehmerregistrierung ausgehändigt. Die Teilnahmegebühr beinhaltet neben dem Symposium den Tagungsband, den Besuch der technischen Ausstellung, die Pausenerfrischungen, den Mittagsimbiss und die Abendveranstaltung.

Alle Teilnahmegebühren verstehen sich zuzüglich der gesetzlichen Mehrwertsteuer.

## PREISE

Symposiumsteilnehmer:	825 €
Hochschulen/Öffentlicher Dienst:	750 €
ITS mobility-Mitglieder:	700 €
Vollzeit-Studierende (ohne Tagungsband)	75 €

(Bitte Bescheinigung beifügen, begrenztes Kontingent)

### > Ihr Ansprechpartner

**Andreas Redeker, andreas.redeker@its-mobility.de**

ITS mobility Fon 0531 231 721 - 20  
Hermann-Blenk-Straße 17 Fax 0531 231 721 - 19  
38108 Braunschweig

## JETZT ANMELDEN



So geht's!



Einfach bequem mit einer QR-APP den Code einscannen und mit ein paar Klicks zur Anmeldung!

[www.aet.de](http://www.aet.de)



### Anreise mit den ÖV

Die Bus-Linien 411, 419, 429 sowie die Bahn-Linien 4 & 5 bringen Sie direkt vor die Stadthalle Braunschweig. Von der Haltestelle Leonhardplatz (Stadthalle) sind es nur noch wenige Schritte zu Fuß.



### Anreise mit dem Auto

Über die A39 Abfahrt BS - Rautheim in Richtung Hbf.



### Parkplatzmöglichkeiten

Sie können direkt an der Stadthalle parken.



ITS mobility e. V.  
Hermann-Blenk-Str. 17  
38108 Braunschweig

Telefon: 0531 231721-0  
info@its-mobility.de  
www.its-mobility.de

## PROGRAMMKOMITEE

Prof. K. Lemmer (Vorsitz)	DLR
Prof. B. Bäker	TU Dresden
Dr. U. Becker	TU Braunschweig
Prof. G. Bikker	Ostfalia Hochschule
Dr. F. Diermeyer	TU München
Prof. T. Form	Volkswagen
Dr. A. Hohm	Continental
Dr. R. Henze	TU Braunschweig
Dr. K. Inderwisch-Bitter	NFF
Prof. K. Kompaß	BMW Group
T. Krause	ITS mobility
Prof. M. Maurer	TU Braunschweig
Dr. T. Michler	Robert Bosch
Dr. H. Neuner	Volkswagen
F. Rehr	ITS mobility
Prof. U. Seiffert	WiTech Engineering
Prof. G. Spiegelberg	Siemens
U. Wehner	IAV



**Stadthalle Braunschweig**  
Leonhardplatz  
38102 Braunschweig

Foto: © iStock.com/hadla



**14.–15.  
März 2018**

**AAET**  
**AUTOMATISIERTES &  
VERNETZTES FAHREN**

## AAET

Von zukunftsfähigen Fahrzeugen wird ein hohes Maß an Sicherheit, Komfort und Energieeffizienz gefordert. Diese Fahrzeuge ermöglichen durch ihre fortgeschrittene Assistenz und Automatisierung neue innerstädtische Mobilitätslösungen.

Intelligente Fahrzeugsysteme auf der Basis neuer Technologien zur Umfelderkennung sowie die Kommunikation mit anderen Verkehrsteilnehmern und mit der umgebenden Infrastruktur bieten die Grundlage für Innovationen auf dem Weg zu höher automatisiertem Fahren. Für die Systementwicklung von hochautomatisierten und vernetzten Fahrzeugen werden Methoden und Werkzeuge zur Beherrschung der stetig steigenden Komplexität gefordert. Die notwendige Sensorik zur Erfassung des eigenen Fahrzustands, der Verkehrsumgebung und der Leistungsfähigkeit des Fahrers, die intelligente Fusion und Auswertung der Informationen sowie deren Verknüpfung mit externen Informationen bilden die Grundlage dieser leistungsfähigen Assistenzsysteme. Durch mobile Kommunikation und Kooperation der Verkehrsmittel entstehen neue Qualitäten auch für Verkehrsführung und Dienstleistungen. Damit rückt die Systemfähigkeit von Fahrzeugen und Infrastruktur immer mehr in den Fokus. Alle Eigenschaften werden durch eine effiziente Entwicklung optimiert, deren Methoden und Werkzeuge entscheidend sind, um immer komplexere Szenarien zu beherrschen und den rechtlichen und normativen Rahmenbedingungen zu entsprechen.

Gleichzeitig rücken mit zunehmender Automatisierung und Vernetzung die Sicherheit von Daten, Systemen und Vernetzung, die richtige Reaktion des Fahrzeugs sowie rechtliche Rahmenbedingungen und Versicherungsaspekte stärker in den Fokus.

Die AAET startete im Jahr 2000 als Tagung Automatisierungssysteme, Assistenzsysteme und eingebettete Systeme für Transportmittel und wird im Jahr 2018 bereits in der 19. Auflage durchgeführt.

## PROGRAMM

### MITTWOCH, 14.03.2018

09:15 **Registrierung & Begrüßungskaffee**

#### Eröffnung

10:15 **Begrüßung**

*Prof. Dr. Karsten Lemmer (DLR)*

*Florian Rehr, ITS mobility*

#### Keynote

*Prof. Dr. Karsten Lemmer (DLR)*

10:30 **Mobility as a Service**

*N.N. (MOIA) angefragt*

11:00 **Kaffeepause**

#### Entwicklung und Absicherung automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme I

*Dr. Thorsten Michler (Bosch)*

11:30 **Ein Beitrag zur Terminologie für den szenarienbasierten Testansatz automatisierter Fahrfunktionen**

*Markus Steimle, Till Menzel, Jan Timo Wendler, Prof. Dr. Markus Maurer (TU Braunschweig)*

12:00 **Kopplung von Fahr- und Verkehrsflusssimulationen für einen sicheren und nachhaltigen Verkehr**

*Alexander Hafner, Mirko Barthauer, Dr. Roman Henze, Dr. Stephan Hoffmann, Prof. Dr. Ferit Küçükay, Univ.-Prof. Dr. Bernhard Friedrich (TU Braunschweig)*

12:30 **Datenbasierte Analyse der Wirksamkeit automatisierter Fahrfunktionen im Mischverkehr**

*Christian Rösener, Jan Sauerbier, Dr. Adrian Zlocki, Univ.-Prof. Dr. Lutz Eckstein (RWTH Aachen University)*

13:00 **Mittagspause**

#### Entwicklung und Absicherung automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme II

*Dr. Helge Neuner (Volkswagen)*

14:30 **Verhaltensentscheidung auf der Grundlage einer kontinuierlichen Risikobewertung als ein Schlüssel zum sicheren automatisierten Fahren**

*Martin Gerhardus, Clemens Hruschka, (Volkswagen), Michael Schmidt (Universität Magdeburg), Daniel Töpfer (Volkswagen)*

15:00 **Formalisierung von Szenario-Klassen zur Absicherung automatisierter Fahrfunktionen**

*PD Dr. Hardi Hungar, Prof. Dr. Frank Köster (DLR)*

15:30 **Neue Anforderungen an die Typprüfung durch automatisiertes und vernetztes Fahren**

*Katrin Leicht, Heiko Ehrich, Folkert Jürgens (TÜV NORD Mobilität)*

16:00 **Pause**

#### Kooperative automatisierte Fahrzeugsysteme

*Udo Wehner (IAV)*

16:30 **Dynamic and Flexible Platooning in Urban Areas**

*Reza Dariani, Julian Schindler (DLR), Dr. Michele Rondinone, Thomas Walter (Hyundai Motor Europe)*

17:00 **Safe and Optimized Throughput at Perpendicular Traffic Light-Free Intersections**

*Ahmad El Assaad, Guillaume Jornod, Andreas Kwoczek (Volkswagen)*

17:30 **Where am I? Neuartiger, echtzeitfähiger SLAM-Algorithmus mit automatischer Landmarkendetektion**

*Melissa Rahm, Markus-Jonathan Wendler, Prof. Dr. Reiner Marchthaler (HS Esslingen)*



#### ABENDEMPFANG im NFF

14.03.2018, 18:30 - 21:30 Uhr  
Hin- und Rücktransfer



#### Abendempfang

18:15 **Transfer zum NFF (optional)**

18:30 **Abendempfang im NFF**

21:30 **Rücktransfer (optional) & Ende des ersten Tages**

### DONNERSTAG, 15.03.2018

08:00 **Registrierung & Begrüßungskaffee**

#### Keynote

*Prof. Dr. Thomas Form (Volkswagen)*

08:30 **Testfeld Niedersachsen – Bausteine und Anwendungsmöglichkeiten**

*Prof. Dr. Frank Köster (DLR)*

#### Mensch/Technik-Integration im Kontext automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme I

*Dr. Frank Diermeyer (TU München)*

09:00 **Untersuchung der Fahrweise zukünftiger automatisierter Fahrzeuge im Hinblick auf Nutzerwunsch und Komfort**

*Sebastian Maier, Dr. Thomas Riemer, Prof. Dr. H.C. Reuss (FKFS), Dr. Jochen Fassnacht (Bosch)*

09:30 **DLR – WAT: Ein Instrument zur Erhebung der Beanspruchung in hochautomatisierten Mensch-Maschine-Systemen**

*Jan Gripenkoven, Niels Brandenburger, Justin Rodd (DLR)*

10:00 **Kaffeepause**

#### Mensch/Technik-Integration im Kontext automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme II

*Dr. Andree Hohm (Continental)*

10:30 **Fusion von Fahrerblick und Verkehrsumgebung zur Beurteilung der Fahrerumfeldwahrnehmung**

*Hannes Wendland, Jan Sonnenberg (Volkswagen)*

11:00 **DriveGOMS – Fahrermodellierung und**

#### formale Beschreibung von Fahrerverhalten

*David Käthner, Klas Ihme, Uwe Drewitz (DLR)*

11:30 **Komfort- und sicherheitsrelevante Akzeptanzgrenzen bei automatisierten Spurwechselmanövern**

*Thomas Strehlow (Volkswagen), Alexander Hafner, Florian Krauns, Dr. Roman Henze, Prof. Dr. Ferit Küçükay (TU Braunschweig)*

12:00 **Mittagspause**

#### Situationserfassung, -modellierung und -verstehen

*Dr. Roman Henze (TU Braunschweig)*

13:00 **Fahrzeugumfeldwahrnehmung für automatische Fahrfunktionen mit Convolutional Neural Networks**

*Dr. Volker Schomerus, Jonas Konrad (Volkswagen), Jonas Schult (RWTH Aachen University), Marcel Holdegel (Audi), Mikael Johansson (Scania)*

13:30 **Aquaplaning – a potential hazard also for Automated Driving**

*Bernd Hartmann, Dr. Matthias Kretschmann, Dr. Thomas Raste (Continental)*

14:00 **Probabilistic lane selection model for automated driving**

*Björn Reuber, Holger Znamiec, Dr. Roman Henze, Prof. Dr. Ferit Küçükay (TU Braunschweig)*

14:30 **Zuverlässigkeitsschätzung und zuverlässigkeitsbasierte Fusion von Ego-Fahrstreifen für automatische Fahrfunktionen**

*Tran Tuan Nguyen, Jens Spehr, Jonas Sitzmann (Volkswagen), Prof. Dr. Sebastian Zug, Prof. Dr. Rudolf Kruse (Universität Magdeburg)*

15:00 **Zusammenfassung & Schlusswort**

*Prof. Dr. Ulrich Seiffert, WiTech Engineering*

15:15 **Ende der AAET 2018**

## PROGRAMM