

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.

PREISE

Tagungsteilnehmer: 875 €
Mitglieder von ITS mobility: 675 €

Sonderpreise:
Hochschulen/Öffentlicher Dienst: 550 €
Vollzeit-Studierende (ohne Tagungsband) 250 €
(Bitte Bescheinigung beifügen, begrenztes Kontingent)

Alle Preise verstehen sich zuzüglich der gesetzlichen Mehrwertsteuer.

ANSPRECHPARTNER

Andreas Redeker
ITS mobility
Hermann-Blenk-Straße 17
38108 Braunschweig
andreas.redeker@its-mobility.de
Telefon: +49 531 231721-20

JETZT ANMELDEN



So geht's!



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

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.

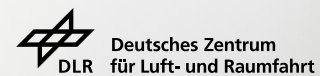


Anreise mit dem Auto

Über die A39 Abfahrt BS - Rautheim in Richtung Hbf.



Parkplatzmöglichkeiten (kostenpflichtig)
Sie können direkt an der Stadthalle parken.



ITS mobility e. V.
Hermann-Blenk-Str. 17
38108 Braunschweig
Telefon: +49 531 231721-0
info@its-mobility.de
www.its-mobility.de

PROGRAMMKOMITEE

Prof. K. Lemmer (Vorsitz)	DLR
Dr. U. Becker	TU Braunschweig/NFF
Prof. G. Bikker	Ostfalia Hochschule
Dr. F. Diermeyer	TU München
Prof. T. Form	Volkswagen
F. Fickel	IAV
Dr. A. Hohm	Continental
Priv. Doz. Dr. R. Henze	TU Braunschweig/NFF
T. Krause	ITS mobility
R. Martinez von Bülow	BMW Group
Prof. M. Maurer	TU Braunschweig/NFF
Dr. T. Michler	Robert Bosch
Dr. H. Neuner	Volkswagen
F. Rehr	ITS mobility
Prof. U. Seiffert	WiTech Engineering
Prof. G. Spiegelberg	Siemens



20. Tagung
AAET

6.–7.
Februar 2019

AAET
AUTOMATISIERTES &
VERNETZTES FAHREN



Stadthalle Braunschweig
Leonhardplatz
38102 Braunschweig



Foto: © iStock.com/nadla

AAET

Der Transport von Gütern und Personen ist der Schlüssel für die Wirtschaft. Umfang und Funktionen der zunehmend automatisierten Assistenz von Fahrzeugen wachsen. Die Verbesserung der Sicherheit, der Energieeffizienz und des Verkehrs sowie der Mobilität von Mensch und Gütern treibt daher die Innovationen für Assistenzsysteme und Automatisierung zum höher automatisierten Fahren voran. Fortgeschrittene Assistenz ermöglicht neue innerstädtische Mobilitätslösungen basierend auf intelligenten Fahrzeugen und kooperativen Verkehrslösungen. Weitere globale Herausforderungen ergeben sich durch CO₂-, Emissions- und Verbrauchsreduzierung. Die stärkere Elektrifizierung der Verkehrsmittel eröffnet weitere Ansätze und Beiträge zur Verbesserung ihrer Umweltverträglichkeit auch in Innenstädten. Mit zunehmender Automatisierung und Vernetzung rücken die Sicherheit von Daten, Systemen und Vernetzung, die richtige Reaktion des Fahrzeugs sowie rechtliche Rahmenbedingungen und Versicherungsaspekte stärker in den Fokus.

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 immer leistungsfähigerer Assistenzsysteme. Durch mobile Kommunikation und Kooperation der Verkehrsmittel entstehen neue Qualitäten auch für Verkehrsführung und Dienstleistungen.

Auch die Systemfähigkeit von Fahrzeugen und Infrastruktur gewinnen an Bedeutung. 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..

PROGRAMM

DIENSTAG, 5.02.2019

18:00 **Finale des Carolo-Cups**
Stadthalle Braunschweig, Leonhardplatz,
38102 Braunschweig

MITTWOCH, 6.02.2019

09:30 **Registrierung & Begrüßungskaffee**

Eröffnung

10:30 **Begrüßung**
Prof. Dr. Karsten Lemmer (DLR e. V.,
Vorstand Energie und Verkehr)
Thomas Krause (ITS mobility e. V.,
Vorstandsvorsitzender)
Ulrich Markurth (Oberbürgermeister der
Stadt Braunschweig) [angefragt]

Keynote

Prof. Dr. Karsten Lemmer (DLR e. V.)

11:00 **Mobility as a Service**
Jens Monsees (BMW Group –
Leiter Strategie, Digitalisierung)

Kooperative automatisierte Fahrzeugsysteme

Prof. Dr. Karsten Lemmer (DLR e. V.)

11:30 **Zentrale kooperative Manöverplanung für Autobahnen basierend auf der Monte-Carlo Tree Search**
Christian Knies, Leonhard Hermansdorfer,
Dr. Frank Diermeyer (TU München)

12:00 **Implementation and Testing of Dynamic and Flexible Platoons in Urban Areas**
Dr. Michele Rondinone, Thomas Walter
(Hyundai Motor Europe Technical Center
GmbH), Julian Schindler, Dr. Reza Dariani
(DLR e. V.)

12:30 **Simulationsbasierte Bewertungs- und Vergleichsmethodik für Abstimmungsverfahren in kooperativen Fahrfunktionen**
Viktor Lizenberg, Dr. Viktor Wendel,
Dr. Steffen Knapp (Opel Automobile GmbH),
Prof. Dr. Frank Köster (DLR e. V.)

13:00 **Mittagspause**

Situationserfassung, -modellierung und -verstehen

Dr. Helge Neuner (Volkswagen AG)

14:30 **Sichere Trajektorienplanung für autonome Fahrzeuge unter Verwendung steuerbarer und erreichbarer Mengen**
Jan Eilbrecht, Prof. Dr. Olaf Stursberg
(Universität Kassel), Daniel Hess,
Prof. Dr. Frank Köster (DLR e. V.)

15:00 **Ergebnisse aus den EU-Projekten UnCoVerCPS und Enable-S3 zum Hochautomatisierten Fahren in Konfliktsituationen**
Daniel Heß, Gerald Temme, Dr. Martin Fischer,
Julian Schindler, Tobias Hesse,
Prof. Dr. Frank Köster (DLR e. V.)

15:30 **Robust Multi-Modal Feature-Based Localization using Radar and Video Road Signature**
Dr. Daniel Zaum, Peter Abeling, Christian
Passmann, Philipp Rasp, Timo Nachstedt
(Robert Bosch GmbH)

16:00 **Ein Beitrag zur kartenbasierten Positionierung von Fahrzeugen mittels Mustererkennung in LiDAR-Daten**
Constanze Hungar (Volkswagen AG),
Prof. Dr. Frank Köster (DLR e. V.), Stefan
Jürgens (MAN Truck & Bus AG)

16:30 **Pause**

Mensch/Technik-Integration im Kontext automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme

Frank Fickel (IAV GmbH)

17:00 **The Role of Emotion Recognition in Future Mobility Visions**
Esther Bosch, Uwe Drewitz, Klas Ihme,
Priv. Doz. Dr. Meike Jipp (DLR e. V.)



ABENDEMPFANG

6.02.2019, 19:00 - 22:00 Uhr



17:30 **Konzipierung eines autonomen Familienfahrzeugs**
Tobias Schröder, Prof. Dr. Markus Maurer,
Torben Stolte, Robert Graubohm,
Inga Jatzkowski (TU Braunschweig/NFF)

18:00 **Welche Anforderungen an den Raum haben neue Geschäftsmodelle für die Mobilität der Zukunft? Rekombination von technischen und sozialen Innovationen in einem Reallabor**
Torben Quickert, Prof. Dr. Andreas Jain
(Ostfalia HaW)

Abendempfang

18:45 **Transfer zum Abendempfang (optional)**

19:00 **Abendempfang**

22:00 **Ende des ersten Tages**

DONNERSTAG, 7.02.2019

09:00 **Registrierung & Begrüßungskaffee**

Keynote

Prof. Dr. Ulrich Seiffert (WiTech Engineering GmbH)

09:30 **Die Zukunft der Mobilität**
Prof. Dr. Gernot Spiegelberg (Siemens AG)

Vernetzte Verkehrssysteme/Künstliche Intelligenz

Dr. Frank Diermeyer (TU München)

10:00 **Standardisierung des automatisierten Valet-Parkens im Forschungsparkhaus Braunschweig**
Adrian Sonka, Priv. Doz. Dr. Roman Henze
(TU Braunschweig/NFF)

10:30 **Towards Hybrid Automated Driving: From Direct Imitation Learning to Affordance Learning**
Antonia Breuer, Sascha Rosbach, Simon
Barthel, Frederik Kanning, Silviu Homoceanu
(Volkswagen AG)

11:00 **Kaffeepause**

Entwicklung und Absicherung automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme I

Dr. Andree Hohm (Continental AG)

11:30 **Designing ego-motion and localization interfaces for highly automated driving**
Dr. Sebastian Ohl, Henning Sahlbach
(Elektrobit Automotive GmbH)

12:00 **An Online Verification Framework for Motion Planning of Self-driving Vehicles with Safety Guarantees**
Christian Pek (TU München/BMW Group),
Markus Koschi, Matthias Althoff (TU München)

12:30 **Ein ganzheitliches Sicherheitsverständnis für die Entwicklung sicherheitsrelevanter elektronischer Steuerungssysteme für Kraftfahrzeuge**
Dr. Lars Schnieder, René S. Hosse (ESE GmbH)

13:00 **Mittagspause**

Entwicklung und Absicherung automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme II

Priv. Doz. Dr. Roman Henze (TU Braunschweig/NFF)

14:00 **Entwicklung und Test kooperativer Fahrfunktionen in virtueller Umgebung**
Dr. Natalya An, Fabian Specka
(IPG Automotive GmbH)

14:30 **Testing V2X systems by conducting simulations and field tests simultaneously**
Frank Brennecke
(OECON Products & Services GmbH)

15:00 **Identifikation von Automationsrisiken hochautomatischer Fahrfunktionen in PEGASUS**
Matthias Büker, Birte Kramer, Eckard Böde,
Sebastian Vander Maelen, Martin Fränze
(OFFIS e. V.)

15:30 **Prozesse zur Qualifikationsprüfung automatisierter Fahrfunktionen**
Holger Znamiec, Björn Reuber, Priv. Doz. Dr.
Roman Henze (TU Braunschweig/NFF)

16:00 **Zusammenfassung & Schlusswort**
Prof. Dr. Ulrich Seiffert
(WiTech Engineering GmbH)