

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 Studenten 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:	725 €
Hochschulen/Öffentlicher Dienst:	650 €
ITS automotive nord-Mitglieder:	600 €
Vollzeit-Studierende (ohne Tagungsband)	frei

(Bitte Bescheinigung beifügen, begrenztes Kontingent)

> Ihr Ansprechpartner

Andreas Redeker

ITS automotive nord
Hermann-Blenk-Straße 17
38108 Braunschweig

Fon 0531 231 721 - 20
Fax 0531 231 721 - 19
andreas.redeker@its-an.de

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

Sie können direkt an der Stadthalle parken.



Herausgeber

ITS automotive nord e. V.
Hermann-Blenk-Str. 17
D-38108 Braunschweig

Tel. +49 (0) 531 231721-0
info@its-an.de
www.its-automotive-nord.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. L. Eckstein	RWTH Aachen
Prof. T. Form	Volkswagen
Prof. P. Hecker	TU Braunschweig
Dr. R. Henze	TU Braunschweig
Dr. K. Inderwisch-Bitter	NFF
Prof. K. Kompaß	BMW Group
T. Krause	Wolfsburg AG
R. Lauxmann	Continental
Prof. M. Maurer	TU Braunschweig
Dr. T. Michler	Robert Bosch
F. Rehr	ITS automotive nord
T. Ruchatz	Volkswagen
Prof. U. Seiffert	WiTech Engineering
Prof. G. Spiegelberg	Siemens
U. Wehner	IAV



Foto: © iStock.com/hadla



08.–09.
Februar 2017

AAET
AUTOMATISIERTES &
VERNETZTES FAHREN



Stadthalle Braunschweig
Leonhardplatz
38102 Braunschweig

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 2017 bereits in der 18. Auflage durchgeführt.

PROGRAMM

TAG 1 – 08.02.2017

> Eröffnung

- ⌚ 09:45 **Begrüßung**
Prof. Dr. Karsten Lemmer, DLR

> Keynote

- ⌚ 10:00 **Die digitale Disruption der Automobilindustrie**
Johann Jungwirth, Volkswagen AG

> Digitale Mobilität und Recht

- ⌚ 10:30 **Rechtliche Aspekte beim autonomen Fahren**
Marc-André Delp, Herfurth & Partner

- ⌚ 11:00 Kaffeepause

> SPP Kooperative Fahrzeugsysteme I

- ⌚ 11:30 **Detection of Dependencies between Objects in a Multi-Object Tracking System**
Andreas Danzer, et. al., Universität Ulm
- ⌚ 12:00 **Funktionale Absicherung von Sensorsystemen in einer virtuellen Fahrumgebung**
Dennis Hospach, et.al., Universität Tübingen
- ⌚ 12:30 **Detecting Intentions of Vulnerable Road Users Based on Collective Intelligence**
Maarten Bieshaar, et.al., Universität Kassel; Günther Reitberger, et.al., Universität Passau; Stefan Zernetsch, et.al., Fachhochschule Aschaffenburg

- ⌚ 13:00 Mittagspause

> Entwicklung und Absicherung automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme

- ⌚ 14:00 **Methoden zum entwicklungsbegleitenden Testen für automatisierte und vernetzte Fahrfunktionen**
Jens Krause, et. al., Volkswagen AG

- ⌚ 14:30 **Inspektionsstellen als Element der Qualitätsinfrastruktur zur Gewährleistung der Anforderungen gemäß ISO 26262**
Dr. Lars Schnieder, et.al., ESE Entwicklung und Software Engineering GmbH

- ⌚ 15:00 **Impacts and solutions for a combined automotive grade and security certification**
Roland Bauernfeind, NavCert GmbH

- ⌚ 15:30 Kaffeepause

> Mensch-Technik-Integration im Kontext automatisierter und vernetzter Fahrzeugsysteme

- ⌚ 16:00 **Objektivierung kombinierter Längs- und Querführung**
Florian Krauns, et.al., TU Braunschweig

- ⌚ 16:30 **Transdisziplinäre Mobilitätsforschung unter Verwendung von Reallaboren: Integration von Stakeholderbedürfnissen und -anforderungen in die Entwicklung von Systemen bedarfsorientiert und vollautomatisiert fahrender Quartiersbusse**
Alexander Brandies, et.al., DLR

- ⌚ 17:00 **Vom Fahrer und Denker zum Teilzeitlenker**
Dr. Ina Othersen, Volkswagen AG

- ⌚ 17:30 **Automatische Erkennung der Frustration von Autofahrern: Ergebnisse und Anwendungsmöglichkeiten**
Klas Ihme, et.al., DLR



**ABENDEMPFANG
im DLR mit Siegerehrung
des Carolo-Cups**

08.02.2017, 18:30 - 21:30 Uhr
Hin- und Rücktransfer

TAG 2 – 09.02.2017

> Keynotes

- ⌚ 08:30 **Die Strategie der Bundesregierung zum hochautomatisierten Fahren**
Dr. Tobias Miethaner, BMWI

- ⌚ 09:00 **Die Rolle von Safety in der Zukunft**
Markus Schneider, Continental AG

> Architektur und Sensorik

- ⌚ 09:30 **Beurteilung der Absicherungsleistung des Fahrers durch Fahrerblickerkennung**
Hannes Wendland, Volkswagen AG

- ⌚ 10:00 **RapidCoop - Robuste Architektur durch geeignete Paradigmen für Kooperativ Interagierende Automobile**
Jens Dankert, et.al., RWTH Aachen University

- ⌚ 10:30 Kaffeepause

„Mit Forschung, Entwicklung und Diskussionen haben wir den Weg bereitet. Heute gestalten wir automatisiertes und vernetztes Fahren ganz konkret.“

Prof. Dr.-Ing. Karsten Lemmer,
Vorsitzender des AAET-Programmausschusses, DLR

> SPP Kooperative Fahrzeugsysteme II

- ⌚ 11:00 **Hierarchical Approach for Safety of Multiple Cooperating Vehicles**
Varun Jain, et.al., DLR

- ⌚ 11:30 **Auktionsbasierte Kooperation vollautonomer Fahrzeuge**
Jan Eilbrecht, et.al., Universität Kassel

- ⌚ 12:00 **Herausforderungen für die Verhaltensplanung kooperativer automatischer Fahrzeuge**
Maximilian Naumann, et.al., FZI Forschungszentrum Informatik; Piotr Orzechowski, et.al., KIT

- ⌚ 12:30 Mittagspause

> Digitalisierung der Mobilität und vernetzte Verkehrssysteme

- ⌚ 13:30 **Safe Cooperation of Automated Vehicles**
Daniel Heß, et.al., DLR

- ⌚ 14:00 **Das Ende der Parkplatzsuche – Cloud-basierte Erfassung, Bewertung und Echtzeit-Information von freien Parkplätzen**
Dr. Albrecht Irion, et.al., Robert Bosch GmbH

- ⌚ 14:30 **Kooperative Bewegungsplanung autonomer Fahrzeuge unter Verwendung von Manöver-Templates**
Stefanie Manzinger, et.al., TU München

- ⌚ 15:00 **Absicherungs- und Bewertungsmethoden für kooperative hochautomatisierte Fahrzeuge**
Sven Hallerbach, Adam Opel AG; Prof. Dr. Frank Köster, DLR

- ⌚ 15:30 **Zusammenfassung & Schlusswort**
Prof. Dr. Karsten Lemmer, DLR

> Ende

PROGRAMM