

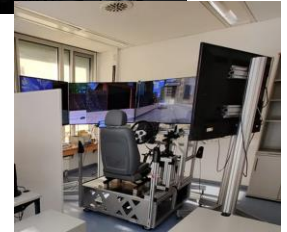
Semesterarbeit/Forschungspraxis

Teleoperationskontrollzentrumsimulator – Aufbau der Simulationsinfrastruktur

Autonome Fahrzeuge benötigen immer noch menschliche Unterstützung und eine Aufsicht, um sicher im Straßenverkehr zu fahren. Teleoperation kann dabei den Fortschritt und die breite Einführung von hochautomatisierten Fahrzeugen (AV) beschleunigen und führt zudem zu einer Kostenersparnis von Fahrern. Zur weiteren Erforschung soll ein Simulator für ein Teleoperationskontrollzentrum am Lehrstuhl aufgebaut werden. Ziel dieser Studienarbeit ist es die Simulationsumgebung in SILAB zu implementieren und anschließend verschiedene Arbeitsplätze, die parallel in einer anderen Arbeit aufgebaut werden, zu vernetzen und in die Simulation zu integrieren.

Aufgabenstellung:

- Aufsetzen der Simulationsumgebung in SILAB
 - Strecke, Szenarien, Agenten und deren Verhalten
- Vernetzung der Arbeitsplätze und Integration in Simulation



Voraussetzungen:

Selbstständigkeit, Strukturiertes Arbeiten, Vorkenntnisse in Programmierung und Systeminformatik, Interesse am teleoperierten Fahren

Beginn der Arbeit:

Ab sofort

Ausschreibung am:

08.01.2025

Ansprechpartner:

Dr.-Ing. Niklas Grabbe
n.grabbe@tum.de
0162 1045941
Büro MW 3326