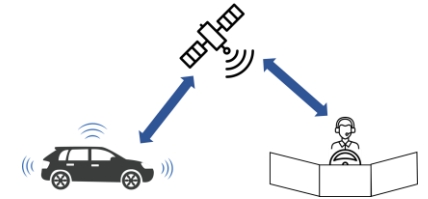


Semesterarbeit/Forschungspraxis

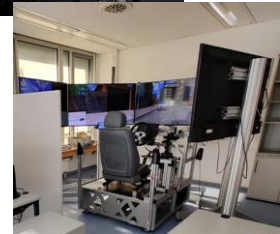
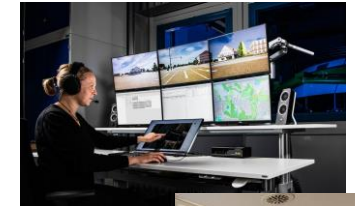
Teleoperationskontrollzentrumsimulator – Aufbau von Arbeitsplätzen

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 verschiedene Arbeitsplätze für einen solchen Simulator zu entwerfen und umzusetzen.



Aufgabenstellung:

- Recherche von Einsatzszenarien sowie Rollen und Aufgaben der Operateure
- State of the Art von Arbeitsplätzen
- Konzeptionierung der Arbeitsplätze
- Implementierung der Arbeitsplätze



Voraussetzungen:

Selbstständigkeit, Strukturiertes Arbeiten, Interesse am Prototyping und Konstruktion sowie teleoperiertes 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