

Real-time data processing in autonomous vehicles*

Maksim Alehash

Slovenská technická univerzita v Bratislave
Fakulta informatiky a informačných technológií
`xalehash@stuba.sk`

October 19, 2023

Abstract

The astounding leaps in AI technology have made autonomous vehicles the sole means of modern transportation, placing an emphasis on enhancing a person's safety, adapting to the comfort of the passengers, and making the ride as efficient as possible. In order to get the best results in the shortest amount of time possible, the machines need to make split-second decisions in order to achieve them.

The article presents a comprehensive exploration of the critical role of real-time data processing, which is one of the most crucial parts of autonomous vehicles. It covers the essence and the functioning of many cutting-edge technologies and methods that are being used, how the data is being processed in general and touches on the safety and unparalleled comforts whilst driving, but also the risks and challenges it can pose. In the end, the article illustrates to readers the intricacies and implications of real-time data processing that play a crucial role in autonomous vehicles.

Contents

1	Introduction	2
2	Sensors and data sources	2
3	Data processing architecture	2
4	Algorithms and methods	3
5	Safety and performance	3
6	Future directions and challenges	3
7	Conclusion	3

*Semestrálny projekt v predmete Metódy inžinierskej práce, ak. rok 2023/24, vedenie: Pavol Baťalík

1 Introduction

Motivujte čitateľa a vysvetlite, o čom píšete. Úvod sa väčšinou nedelí na časti.

Uvedte explicitne štruktúru článku. Tu je nejaký príklad. Základný problém, ktorý bol naznačený v úvode, je podrobnejšie vysvetlený v časti ???. Dôležité súvislosti sú uvedené v častiach 4 a 6. Záverečné poznámky prináša časť 7.

2 Sensors and data sources

Z obr. ?? je všetko jasné.

Aj text môže byť prezentovaný ako obrázok. Stane sa z neho označný plávajúci objekt. Po vytvorení diagramu zrušte znak % pred príkazom `\includegraphics` označte tento riadok ako komentár (tiež pomocou znaku %).

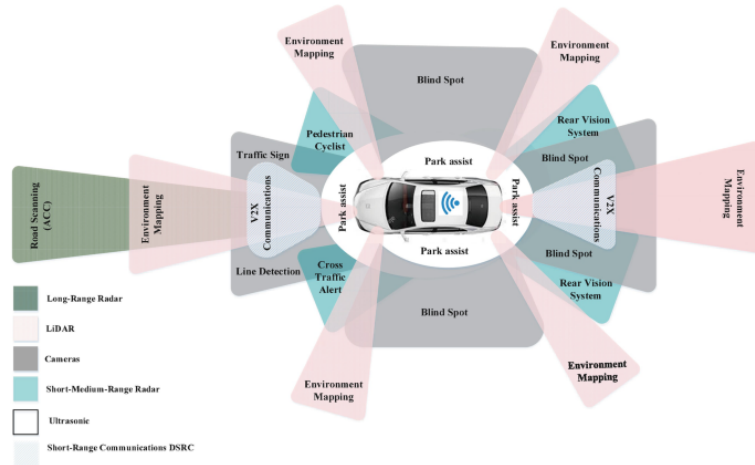


Figure 1: The complexity situation awareness of autonomous vehicle caused by using multi-sensors

3 Data processing architecture

Základným problémom je teda... Najprv sa pozrieme na nejaké vysvetlenie (časť ??), a potom na ešte nejaké (časť ??).¹

Môže sa zdať, že problém vlastne nejestvuje [1], ale bolo dokázané, že to tak nie je [2, 3]. Napriek tomu, aj dnes na webe narazíme na všelijaké pochybné názory [4]. Dôležité veci možno *zdôrazniť kurzívou*.

¹Niekedy môžete potrebovať aj poznámku pod čiarou.

4 Algorithms and methods

5 Safety and performance

6 Future directions and challenges

7 Conclusion

References

- [1] J. O. Coplien. *Multi-Paradigm Design for C++*. Addison-Wesley, 1999.
- [2] K. Czarnecki, S. Helsen, and U. Eisenecker. Staged configuration through specialization and multi-level configuration of feature models. *Software Process: Improvement and Practice*, 10:143–169, Apr./June 2005.
- [3] K. Czarnecki and C. H. P. Kim. Cardinality-based feature modeling and constraints: A progress report. In *International Workshop on Software Factories, OOPSLA 2005*, San Diego, USA, Oct. 2005.
- [4] C. M. U. Software Engineering Institute. A framework for software product line practice—version 5.0. http://www.sei.cmu.edu/productlines/frame_report/.