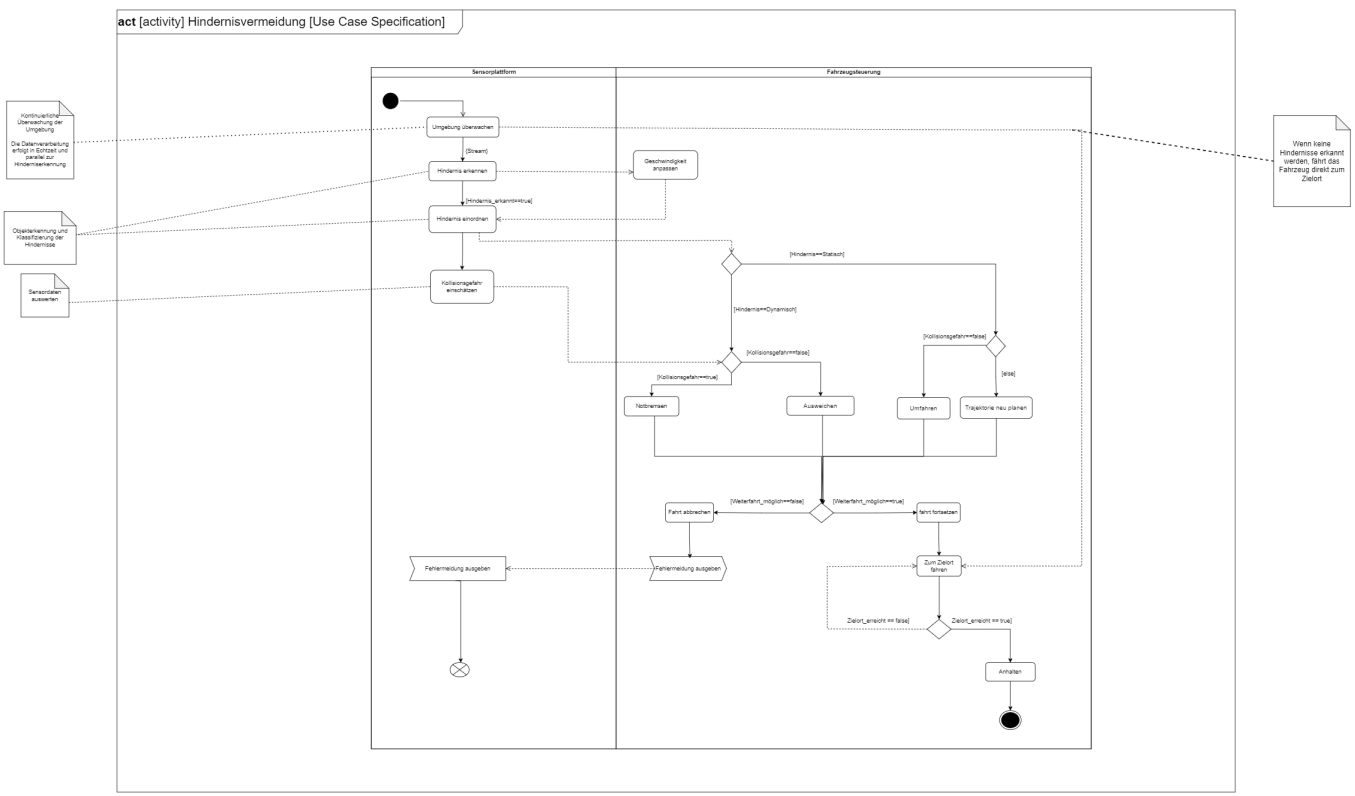
act [activity] Hindernisvermeidung [Use Case Specification]
Sensorplattform
Fahrzeugsteuerung
Kontinuierliche Überwachung der Umgebung
Die Datenverarbeitung erfolgt in Echtzeit und parallel zur Hindernserkennung
Objekterkennung und Klassifizierung der Hindernisse
Sensordaten auswerten
Umgebung überwachen
[Stream]
Hindernis erkennen
[Hindernis_erkannt==true]
Hindernis einordnen
Kollisionsgefahr einschätzen
Geschwindigkeit anpassen
[Hindernis==Statisch]
[Hindernis==Dynamisch]
[Kollisionsgefahr==false]
[Kollisionsgefahr==true]
[Kollisionsgefahr==false]
[else]
Notbremsen
Ausweichen
Umfahren
Trajektorie neu planen
[Weiterfahrt_möglich==false]
[Weiterfahrt_möglich==true]
Fahrt abbrechen
Fahrt fortsetzen
Fehlermeldung ausgeben
Fehlermeldung ausgeben
Zum Zielort fahren
Zielort_erreicht == false]
Zielort_erreicht == true]
Anhalten
Wenn keine Hindernisse erkannt werden, fährt das Fahrzeug direkt zum Zielort