



Universität Augsburg
Fakultät für Angewandte
Informatik

Studentische Arbeiten bei Lennart Luttkus

Virtuelle Validierung von autonomen Mikromobilitätsfahrzeugen

Scoomatic



Virtuelle Validierung



CARLA – virtuelle Umgebung

<http://carla.org/>



Falsifizierung

Mikroskopische Bewertung der Sicherheit von Verkehrsagenten in CARLA



<https://youtu.be/ChmF8lFagpo?t=76>

Falsifizierung

Makroskopische Bewertung der Sicherheit von Verkehrsagenten in CARLA

L. Heinzmann, S. Shafaei, M. H. Osman, C. Segler, and A. Knoll, “A Framework for Safety Violation Identification and Assessment in Autonomous Driving,”



safety
assessment



Figure 2: State-Map of the evaluation scenario without traffic



Figure 3: State-Map of the IL agent with traffic