



SELBSTÄNDIGES FAHREN

PROJEKTTEIL VON OLIVIER WINKLER

WIE KANN EIN AUTO SELBSTÄNDIG FAHREN

8 Kameras mit 360° Gradumsicht mit bis zu 250m Reichweite

MULTI-MODE-RADAR

80 m Reichweite / Öffnungswinkel 16° und
30 m Reichweite / Öffnungswinkel 80°

STEREO-MULTI-PURPOSE-KAMERA

500 m Reichweite, davon 50 m 3D-fähig
Öffnungswinkel 45°

FERNBEREICHSRADAR

MIT MITTELBEREICHSERFASSUNG

200 m Reichweite / Öffnungswinkel 18°
60 m Reichweite / Öffnungswinkel 60°

12 Ultraschallsensoren

ULTRASCHALLSENSOREN

1,2 m / 4,5 m Reichweite

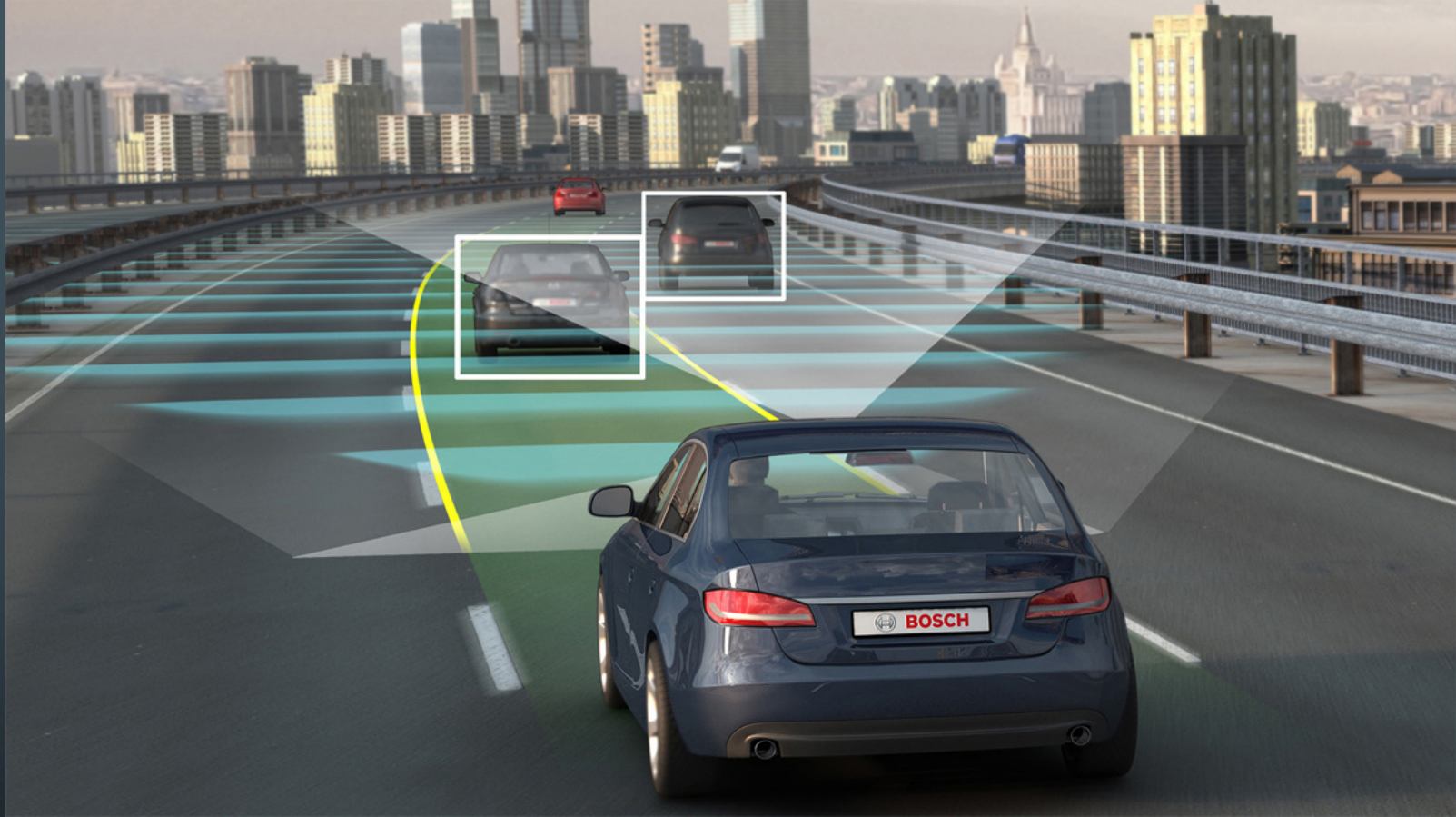
NAHBEREICHSRADAR

0,2 m–30 m Reichweite / Öffnungswinkel 80°

NAH-/FERNINFRAROT-KAMERA

160 m Reichweite / Öffnungswinkel 20°

Sensoren bei einem Tesla



NAVIGATIONSSOFTWARE



AUTONOMES FAHREN

