



Braunschweiger Verkehrskolloquium

4. Juni 2009

Dr.-Ing. Harald Winter – Hella Aglaia Mobile Vision GmbH

„Kamerasensorik für Fahrerassistenz- und Sicherheitssysteme“

Abstract

Von neuen Fahrerassistenz- und Sicherheitssystemen, die mittels geeigneter Sensorik die Umgebung des Fahrzeuges erfassen, wird ein qualitativer Sprung bei der Vermeidung von Unfällen bzw. der Reduzierung von Unfallfolgen erwartet.

Was kann die Kamerasensorik leisten?

Wie kann man die Performance von Kamerasensorik evaluieren?

Welche Rolle wird die Kamerasensorik spielen?

Wie ist der Unterschied zwischen Mono- und Stereokameras zu beurteilen?