

# Rendezvous-Assistent als frühe kooperative Fahrfunktion

## Ziel des Rendezvous-Assistenten:

- Erstes (teil-)automatisiertes Fahren mit Beschränkungen auf freigegebene Strecken erwartbar („Operational Design Domain“, ODD)
- ODD „Autobahn“ zunächst ohne Autobahnkreuze, da Moment des „Einfädelns“ hohe Komplexität
- Auffahrassistent als Überbrückung von zwei ODD-Zonen mithilfe intelligenter Kommunikation



## Herausforderungen:

- Partnersuche bei geringer Durchsetzung mit geeigneten Fahrzeugen
- Herstellerunabhängigkeit und Absicherung der Fahrfunktion

## Lösung:

- Frühzeitige Verabredung von Kooperationspartnern auf gemeinsame Ankunftszeit („Rendezvous an Auffahrt“)
- Kontinuierliche Anpassung der Fahrgeschwindigkeit beider Fahrzeuge zur Synchronisation
- Unterstützung durch weitere vern. Fahrzeuge



## Umsetzung:

- Unter Verwendung bestehender Assistenzsysteme (wie ACC) über Beeinflussung von Sollgeschwindigkeit, ermöglicht Herstellerunabhängigkeit und einfache Absicherung d. R-Assistent

[WWW.PROFILREGION-KA.DE](http://WWW.PROFILREGION-KA.DE)

### Kontakt:

Jens Ziehn  
Tel.: +49 721 6091 633  
E-Mail: [jens.ziehn@iosb.fraunhofer.de](mailto:jens.ziehn@iosb.fraunhofer.de)

Marvin Baumann  
Tel.: +49 721 608-47784  
E-Mail: [marvin.baumann@kit.edu](mailto:marvin.baumann@kit.edu)

### Clustermanagement:

Dr.-Ing. Lars Fredrik Berg  
Tel.: +49 721 9150 3814  
E-Mail: [berg@ict.fraunhofer.de](mailto:berg@ict.fraunhofer.de)

Dr.-Ing. Matthias Pfriedm  
Tel.: +49 721 608 45366  
E-Mail: [pfriedm@kit.edu](mailto:pfriedm@kit.edu)