



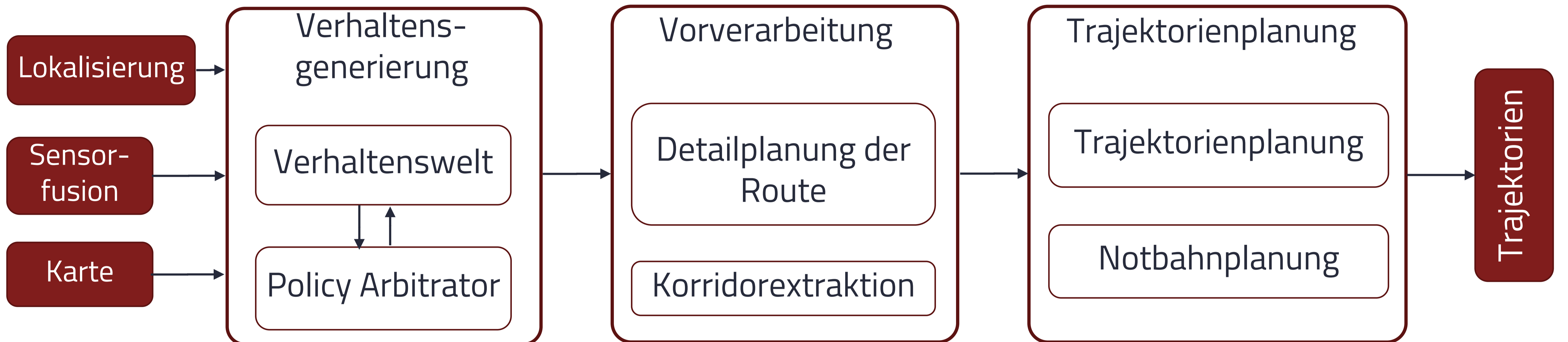
# Verhaltens- und Trajektorienplanung

Lingguang Wang, Danial Kamran, Eduardo Molinos, Martin Lauer, Carlos Fernandez Lopez  
 Karlsruher Institut für Technologie, Institut für Mess- und Regelungstechnik

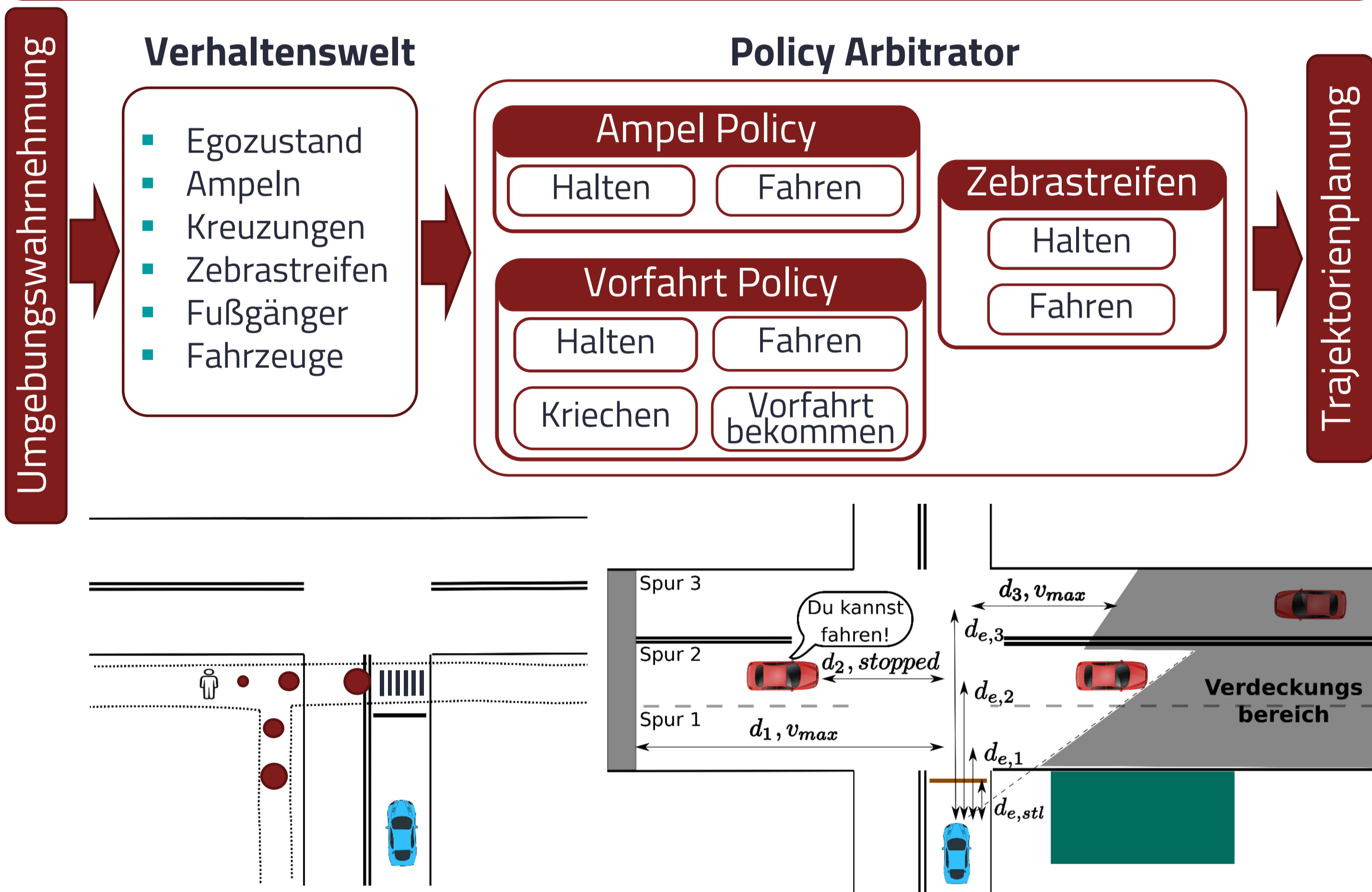
GEFÖRDERT VOM



## Systemarchitektur

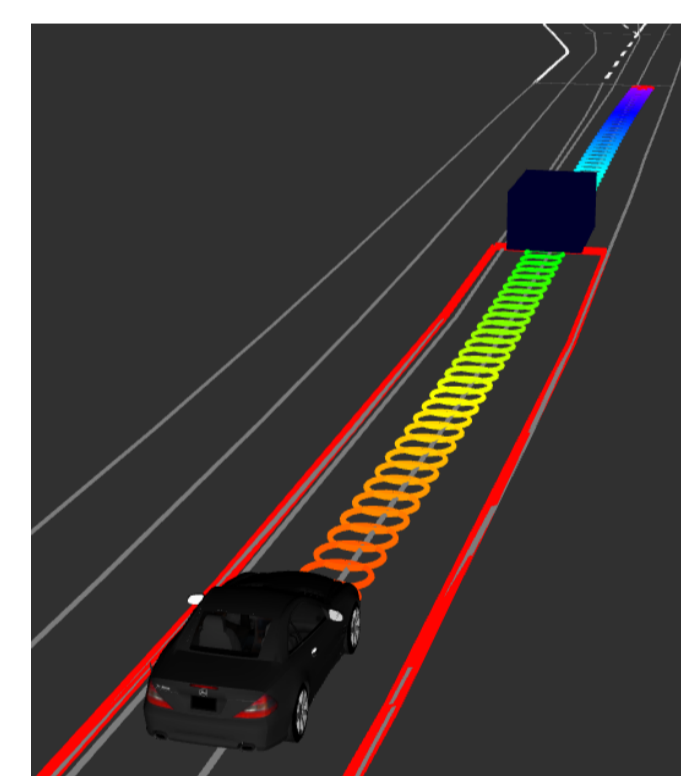


## Verhaltensgenerierung

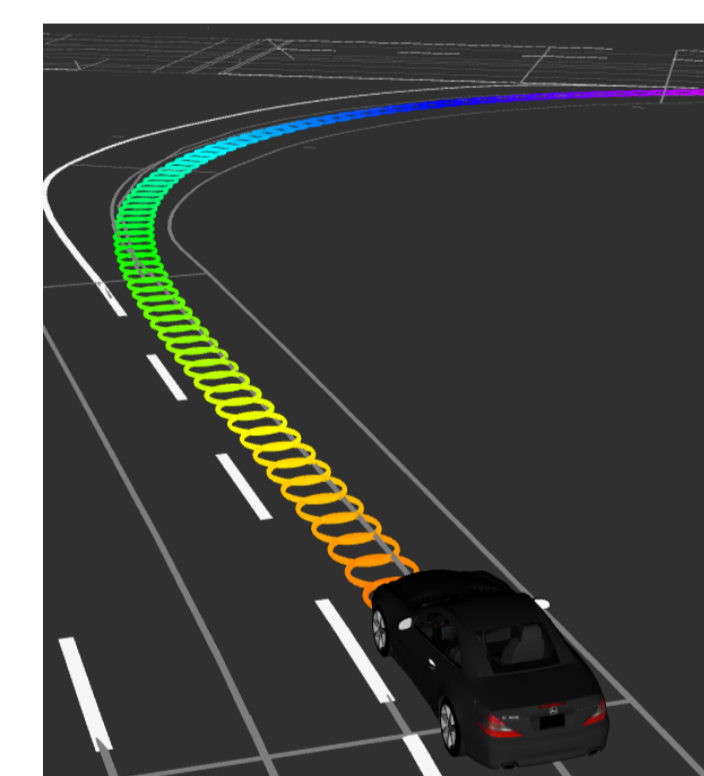


## Trajektorienplanung

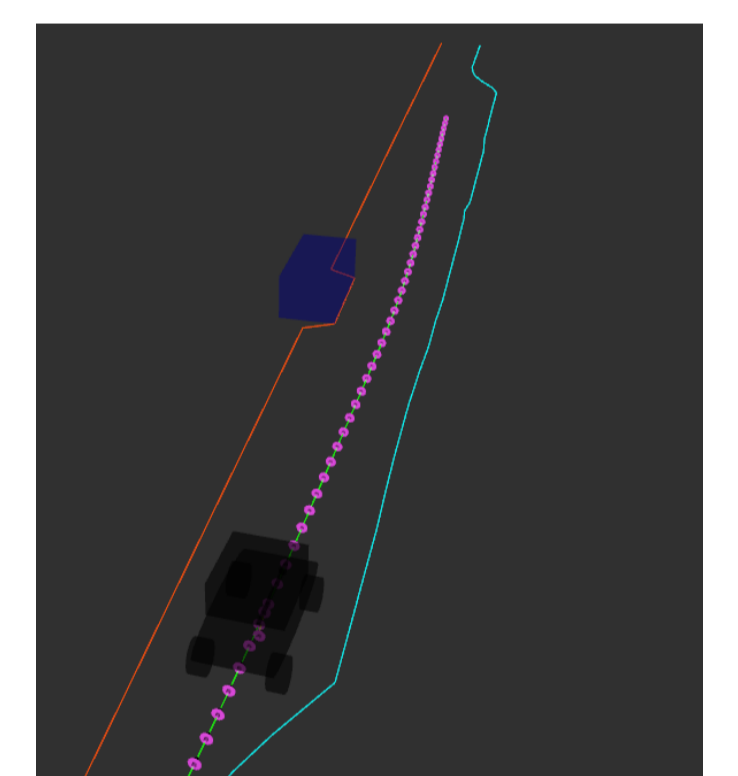
- Eingänge:
  - Egoposition, Objektliste, Route
  - Fahrdynamische Grenzen, gewählte Aktion der Verhaltensgenerierung
- Ausgang: 2d-Trajektorie



Folgefahren



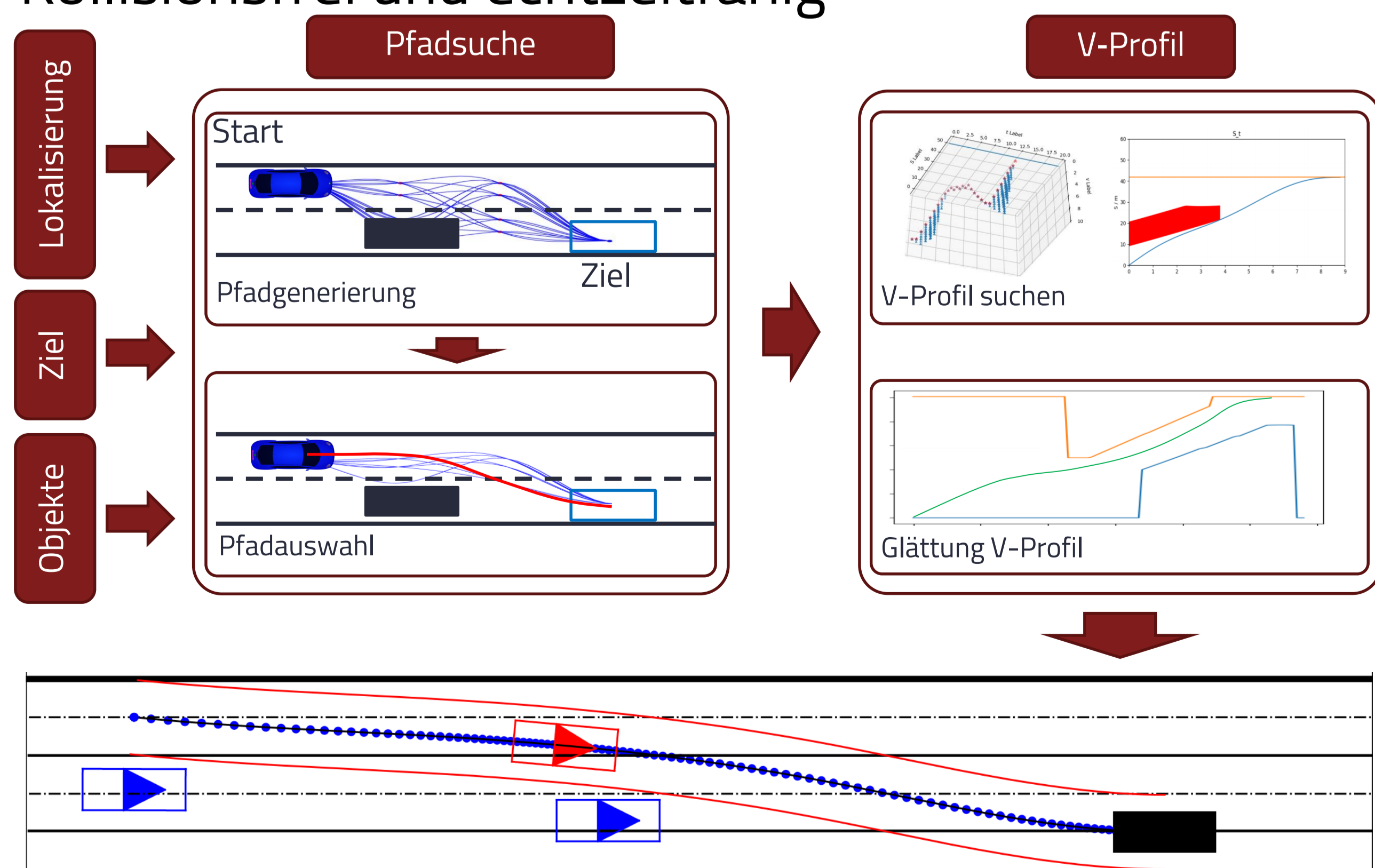
Abbiegen



Überholen im eigenen Fahrstreifen

## Notbahnplanung

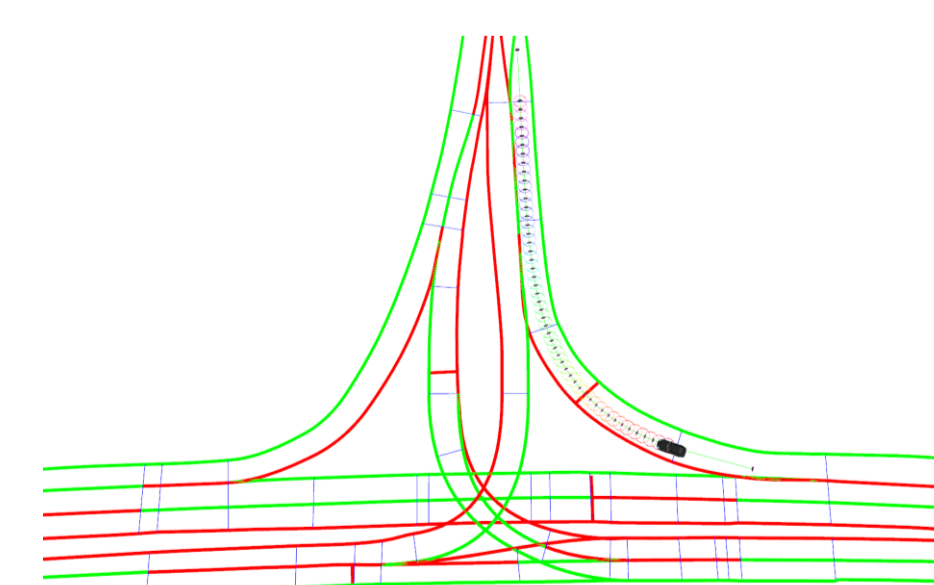
- Planung einer Bewegung in den sicheren Stillstand
- Kollisionsfrei und echtzeitfähig



## OADF

Open Automated Driving Framework

- Modulares Softwareframework: Module können einzeln ausgetauscht und getestet werden
- Integration mehrerer Simulatoren



ColnCar-Simulator



CarMaker-Simulator



CARLA-Simulator