

Disruptive modulare Architektur für agile autonome Fahrzeugkonzepte

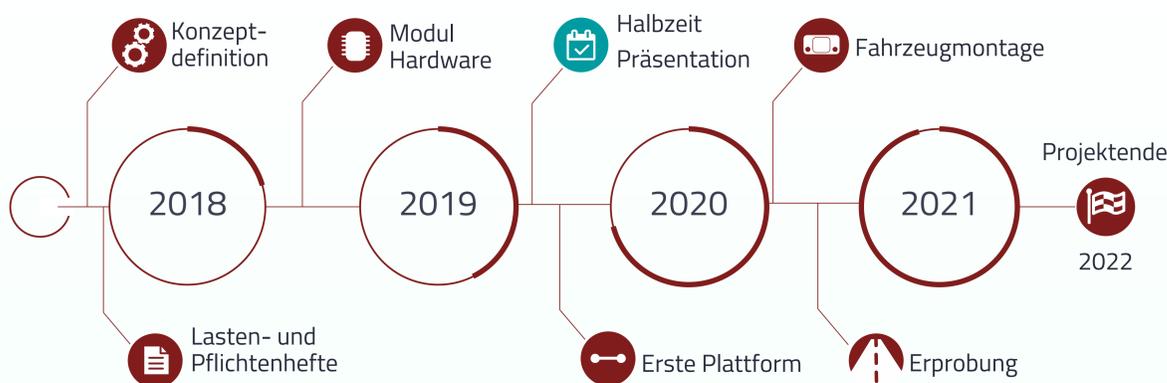


Projektziele

- Neue Architekturen in Software und Hardware zur Gestaltung der autonomen Mobilität der Zukunft
- Entwicklung von vier vollautomatisierten und fahrerlosen Fahrzeugen, mit den Schwerpunkten auf:
 - Gemeinsame modulare Plattform für verschiedene Aufbaumodule
 - Dynamikmodule für agile Bewegung im Straßenverkehr und 90° Lenkwinkel
 - Sensormodule zur ausfallsicheren Umgebungswahrnehmung
 - Modulare Absicherung
 - Modulare Software in Form von Dienstorientierung
 - Umfeldmodell und Verkehrsgedächtnis in der Cloud
 - Drohnen als fliegende Sensorcluster
 - Leitwarte als Überwacher



Zeitplan

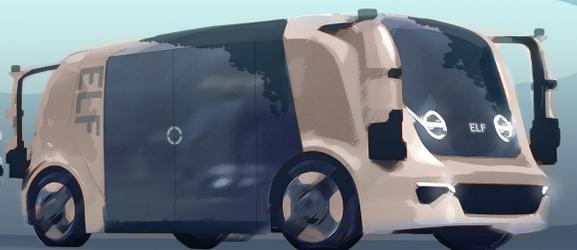


Key Facts

- ca. 26 Mio. € BMBF-Förderung
- Feb. 2018 – Jan. 2022
- über 100 Mitarbeiter
- 15 Universitätslehrstühle
- 8 Industriepartner



Abonnieren Sie unseren Newsletter
<http://www.unicaragil.de/newsletter>

**Kontakt****Gesamtkoordinator:**Univ.-Prof. Dr.-Ing. Lutz Eckstein
lutz.eckstein@ika.rwth-aachen.de**Gesamtprojektleiter:**Timo Woopen, M.Sc.
timo.woopen@ika.rwth-aachen.de

GEFÖRDERT VOM

Bundesministerium
für Bildung
und Forschung