

Praxisbeispiel Digitalisierung

Titel:	Dynamische Karte
Art:	Forschungsprojekt
Auftraggeber/in:	Forschungsprojekt - DFG
Dauer:	Beginn: 2016 Ende: 2019
Ausgangssituation / Problembeschreibung:	Autonome Fahrzeuge brauchen hochgenaue Karten für ihre Orientierung in der Umgebung - sowohl statische als auch dynamische Objekte.
Gesamtziel:	Autonome Fahrzeuge müssen die Umgebungsinformation, die sie mit ihren Sensoren erfassen, mit ihrer internen Karte abgleichen, um sich sicher lokalisieren zu können und die Umgebung sicher wahrzunehmen
Beschreibung:	Durch mehrfache Aufnahmen der selben Umgebung können Änderungen darin bestimmt werden: Wechsel der Parkplätze, Aufstellen eines Verkehrsschildes, Baustelle, Umbauten an Gebäuden, Wachstum von Pflanzen. Derzeit werden am ikg Mehrfachaufnahmen mit einem hochgenauen Messfahrzeug durchgeführt. Die Herausforderung ist die exakte Überlagerung von Messdaten unterschiedlicher Zeitpunkte, was mit einem Big Data Ansatz gelöst wird.
Vision:	Perspektivisch können alle fahrzeugeigenen Sensoren (Bilder, Laserscans, Ultraschall) aller Fahrzeuge genutzt werden um ein hochgenaues, dynamisches Abbild der Realität zu bekommen.
Budget und Finanzierung:	Grundlagenforschung durch die DFG
Weitere Informationen / Ansprechpartner/in:	Prof. Dr. Claus Brenner, M.Sc. Julia Schachtschneider Institut für Kartographie und Geoinformatik, LUH