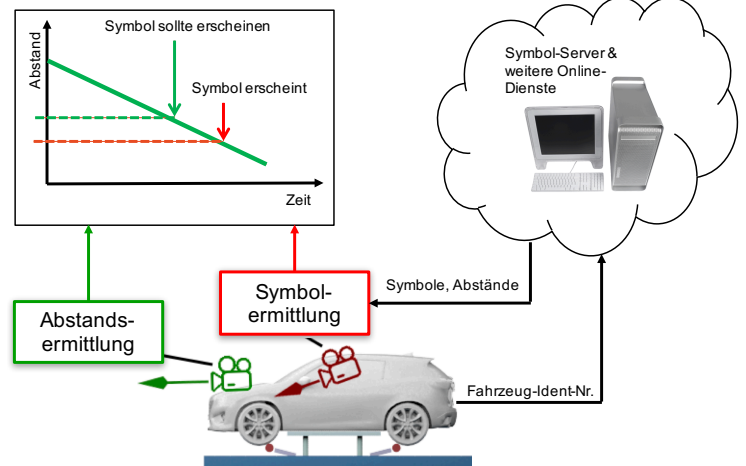


Automatisierte Fahrfunktionen – Technik, Recht und Anwendungen

Prof. Dr. rer. nat. Toralf Trautmann

Hochschule für Technik und
Wirtschaft Dresden

Lehrstuhl Kfz-Mechatronik



Kurzvorstellung

Prof. Dr. rer. nat. Toralf Trautmann

Dipl.-Physiker

www.mechlab.de

Geboren 1967 in Zella-Mehlis (Thüringen)

1990 - 1994: Studium "Physikalische Technik" an der TH / HTW Zwickau

1995 - 2000: Promotion an der TU Freiberg / Inst. Angewandte Physik
Thema: "Radiolumineszenz von Feldspat"

2000 - 2001: Projektleiter Sensorentwicklung bei Endress+Hauser Conducta

2001 - 2005: Entwicklungsingenieur bei R. Bosch GmbH, Schwieberdingen
- Entwicklung: Sicherheitsfunktionen für EHB2
- Forschung: Sensordatenfusion für Fahrerassistenzsysteme

seit April 2005: Professor für Kfz-Mechatronik an der HTW Dresden

Schwerpunkte:

- Fahrerassistenzsysteme mit Umfeldsensorik
- Vernetzte Fahrzeuge
- Neue Prüfverfahren für hochautomatisierte Fahrzeuge

Dipl.-Ing. (FH) Dirk Engert

Fahrzeugtechniker

2003-2007: Studium Fahrzeugtechnik an der HTW Dresden
 seit 2007: wissenschaftlicher Mitarbeiter und Laboringenieur

M. Sc. Sven Eckelmann

Fahrzeugtechniker

2002-2007: Studium Fahrzeugtechnik an der HTW Dresden
 2007-2009: wissenschaftlicher Mitarbeiter und Laboringenieur
 2009-2016: Entwicklungsingenieur – Fahrzeugsystemdaten GmbH (FSD)
 seit 2016: Projektleiter Nachwuchsforschergruppe (NIVES)

Dipl.-Ing. (FH) Stanley Pfeiffer

Fahrzeugtechniker

2012-2016: Studium Fahrzeugtechnik an der HTW Dresden
 seit 2017: wissenschaftlicher Mitarbeiter und Laboringenieur

Kurzvorstellung Forschungslabor

Leitung: Prof. Dr. rer. nat Toralf Trautmann
 10 Mitarbeiter Lehre/Forschung (davon 3 Doktoranden)
 10 Studenten



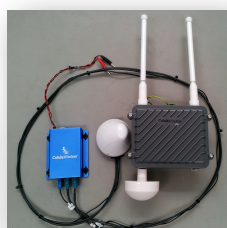
Kooperationen:

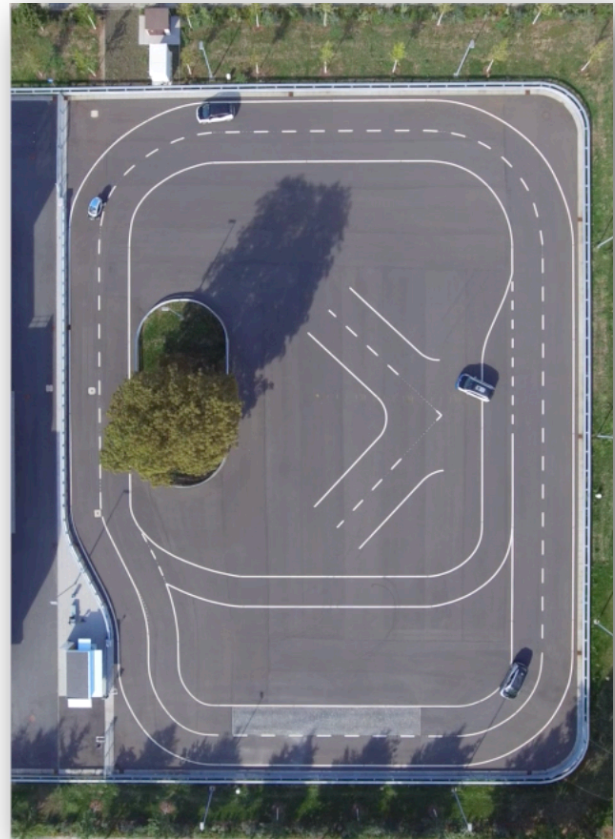
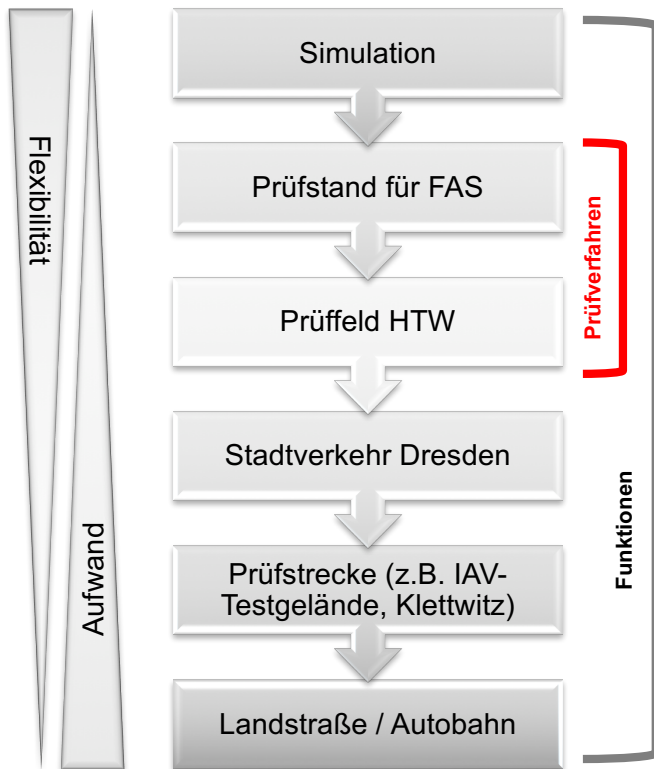
- TU Dresden
- TU Freiberg
- Uni Stuttgart
- ZUST Hangzhou (China)
- TraceTronic GmbH
- BMW AG
- IAV GmbH
- Casonex GmbH
- GTÜ mbH



Prüfstand für Fahrerassistenzsysteme

V2X-Module & Laserscanner





1. Fahrerassistenz und Automatisierung
 - 1.1 Begriffsbestimmung und Grundlagen
 - 1.2 Systemaufbau und Funktion einer automatischen Notbremse
 - 1.3 Automatisierte Lenkfunktionen
 - 1.4 Prüfmöglichkeiten - Praktische Vorführungen
 - 1.5 Zukünftige Entwicklungen – Fahrzeugvernetzung

2. Bussysteme und Fahrdynamik
 - 2.1 CAN-Bus – Prinzip und Spezifikation
 - 2.2 Praktische Vorführungen/Übungen
 - 2.3 Mechatronische Bremssysteme

Weitere Infos unter: lab4pti.de/Schulungen



Quelle: <https://www.youtube.com/watch?v=w2pwxv8rFkU>