

Mit der SensorFusion-Plattform D-Lab von Ergoneers zum entspannten autonomen Fahren

Geretsried – 22. August 2018. Die Prognosen, ab wann vollautonome Fahrzeuge tatsächlich in Europa zum Einsatz kommen, schwanken gravierend [1]. Neben Sicherheits- und Haftungsaspekten fließt auch die Annahme durch die (bisherigen) Fahrer in solche Prognosen mit ein. Mit der SensorFusion-Plattform D-Lab [2] von Ergoneers lässt sich in Studien das menschliche Verhalten gegenüber dem autonomen System analysieren, um diese dann entsprechend anzupassen und den Weg zu einem entspannten autonomen Fahren zu ebnen.

Bevor neue Systeme – egal ob Assistenzsystem oder gar vollautonomes System – in serienreife Fahrzeuge implementiert werden, testen Automobilhersteller diese ausgiebig. Lenkt es den Fahrer womöglich ab? Und vor allem: wie reagiert der Fahrer darauf? Denn fühlt sich der Insasse mit dem System nicht wohl, wird er dieses weder akzeptieren noch anwenden. Daher muss das Fahrzeug zunächst zum Versuchslabor werden, um die Reaktion der Probanden zu testen. Dabei liefern unterschiedliche Sensoren aus Kameras, Eye-Tracking, Physiologie oder CAN-Bus eine Menge Daten für eine Verhaltensbeobachtung des Fahrers sowie zum Fahrzeug selbst. Allerdings müssen diese nicht nur aufgezeichnet, sondern auch analysiert werden.

Mit der Mess- und Analyseplattform D-Lab können große Datenmengen zeitsynchron und in Echtzeit aufgezeichnet, analysiert und dank Scripting Language mit technischen Fahrzeugdaten in Relation gesetzt werden. Die Daten können dabei aus unterschiedlichen Quellen flexibel, frequenzunabhängig und frei kombinierbar während einer Verhaltensbeobachtung im Fahrzeug aufgenommen werden. Die Ergebnisse dienen Automobilherstellern dann dazu, die eigenen Systeme entsprechend anzupassen.

Produkt-Highlights

- Datenintegration aus verschiedenen Quellen
- Frequenzunabhängigkeit der Datenquellen
- Echtzeit-Visualisierung aller Datenkanäle
- Vielzahl von Datenmodulen mit speziellen Analysefunktionen für jede Datenquelle
- Frei konfigurierbares Layout

[1] <https://www.gruenderszene.de/automotive-mobility/autonomes-fahren-musk-vs-studien?ref=home>

[2] <https://www.ergoneers.com/mess-software-und-analyse-software/d-lab/>

Weitere Informationen zur Ergoneers finden Sie unter <http://www.ergoneers.com>. Kurzinformationen zum Unternehmen erhalten Sie auch über <https://www.facebook.com/ergoneers>. Aktuelle Videos rund um das Thema Verhaltens- und Ergonomieforschung gibt es unter: <https://www.youtube.com/user/ergoneers>.

Über die Ergoneers GmbH

Die Ergoneers GmbH wurde 2005 als Spin-off des Lehrstuhls für Ergonomie der Technischen Universität München gegründet. Heute ist das Unternehmen mit weltweit drei Standorten in Manching, Geretsried und Portland (USA) sowie zahlreichen Vertriebspartnern ein internationaler wichtiger Partner für die Branchen Transport und Automotive, Marktforschung und Nutzerfreundlichkeit (Usability), Wissenschaft und Forschung sowie Sport und Biomechanik. Neben der Entwicklung, Herstellung und dem Vertrieb von Mess- und Analysesystemen zur Erforschung von Verhalten und zur Optimierung der Interaktion von Mensch und Maschine bietet Ergoneers umfassende Kompetenz in allen Phasen des Studienablaufs. Zur Ergoneers-Produktpalette zählt vor allem die 360-Grad-Lösung D-LAB, eine umfassende Erfassungs- und Auswertungsplattform für Nutzer- und Verhaltensstudien, mit deren Software-Modulen sich Daten in den Bereichen Eye-Tracking, Head Tracking, Datastream, Video, Audio, Physiologie und CAN-Bus messen und analysieren lassen. Mit dem Ergoneers-Blickerfassungssystem Dikablis liefert Ergoneers zudem die passende Hardware, um professionelles Eye-Tracking im realen oder virtuellen Umfeld zu betreiben. www.ergoneers.com

Redaktionskontakt:

Berkeley Kommunikation GmbH

Sarah Schönhöffer
Landwehrstraße 61
80336 München
Tel: +49 (0)89 7472 62-42
E-Mail: sarah.schoenhoeffer@berkeleypr.com

Ergoneers GmbH

Sandra Sengl
Marketing & PR
Mitterstraße 12
85077 Manching
Tel.: +49 (0)8459 99542-62
E-Mail: sengl@ergoneers.com
Web: www.ergoneers.com