

**Multimodale Videosensorik:
Erfahrungen und Anregungen aus dem Bereich des automatisierten Fahrens**

Ulrich Stopper, Robert Bosch GmbH Stuttgart

Im Bereich der videobasierten Fahrerassistenzsysteme und des autonomen Fahrens werden die Kamerabilder ständig gleichzeitig für eine Vielzahl unterschiedlicher Zwecke genutzt, die teilweise divergierende oder sogar widersprüchliche Anforderungen an die Bildqualität und die Belichtung stellen: Wie lassen sich Unterbelichtung, Überbelichtung, Bewegungsunschärfe und Flackern so im Zaum halten, dass das System die Sicherheit für Leib und Leben gewährleisten kann? Der Vortrag gibt Einblicke in diese Problematik und erklärt, wie sie mittels multimodaler Frame-Schemen und Multi-Kamera-Systemen gelöst wird.