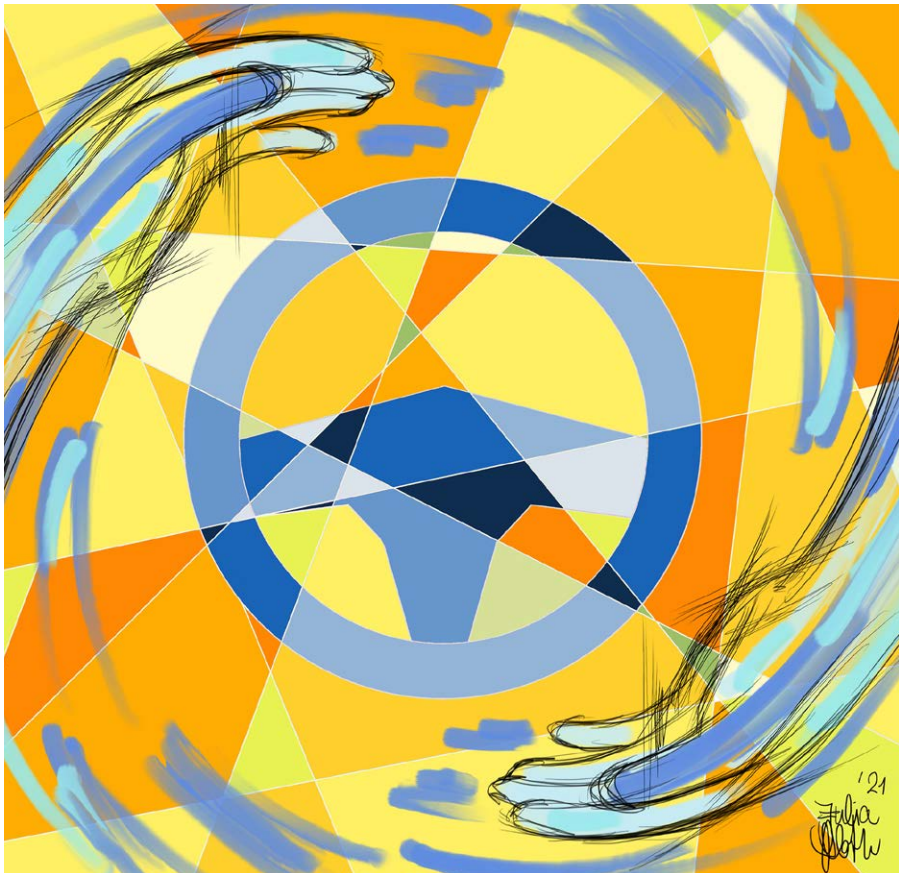


# Tagung Automatisiertes Fahren

## 29. – 30. März 2022



## Zur Tagung

Die Automatisierung der Fahraufgabe wird eine Schlüsselrolle in der Mobilität der Zukunft spielen. Mit dem neuen Gesetz zum autonomen Fahren, das ab 2022 in Kraft tritt, will Deutschland eine Vorreiterrolle in der Entwicklung und Verbreitung automatisierter Fahrzeuge einnehmen. Während die ersten Level 3 und Level 4 Fahrzeuge auf die Straßen drängen, sorgen gleichzeitig Unfälle automatisierter Fahrzeuge für Verunsicherung in der Bevölkerung.

Die Sicherheit und Zuverlässigkeit automatisierter Fahrzeuge stellt noch eine große Herausforderung für Wissenschaft und Industrie dar. Neben den technischen Aspekten, rücken immer mehr rechtliche und ethische Fragestellungen in den Vordergrund, die beantwortet werden müssen.

Mit der steigenden Automatisierung entsteht ein Netz aus Fahrzeugen, Verkehrsteilnehmern und Infrastruktur, das permanent miteinander kommuniziert und dabei eine Vielzahl von Daten sammelt. Die Mobilität verändert sich und damit der Nutzen für den Verbraucher, was wiederum neue Geschäftsmodelle schafft. Zudem stellen die zielgerichtete Erhebung, Speicherung und anschließende Nutzung gesammelter Daten eine wesentliche Grundlage für die Entwicklung moderner Algorithmen dar. Der Einsatz datenbasierter Algorithmen setzt hierbei ein hohes Maß an Erklärbarkeit für die Absicherung lernender Systeme voraus.

Bei der **10. Tagung Automatisiertes Fahren** dreht sich alles um die aktuellen Herausforderungen automatisierter Fahrzeuge.

Im Mittelpunkt stehen die Konzepte und die bereits realisierten Ansätze zur Gestaltung der neuen Technologien, sodass diese gesellschaftlich akzeptiert und genutzt werden.

Wir freuen uns auf Ihre Teilnahme!



Prof. Dr. Markus Lienkamp

## Programmausschuss

- Dr. Housseem Abdellatif, NTT Data
- Prof. Dr. Klaus Bengler, Technische Universität München, Lehrstuhl für Ergonomie
- Dr. Matthias Butenuth, IAV GmbH
- Dr. Frank Diermeyer, Technische Universität München, Lehrstuhl für Fahrzeugtechnik (FTM)
- Felix Friedmann, NVIDIA
- Maximilian Geißlinger, Technische Universität München, Lehrstuhl für Fahrzeugtechnik (FTM)
- Alexander Kraus, TÜV SÜD Auto Service GmbH
- Dr. Ulrich Kreßel, Mercedes-Benz AG
- Ralph Lauxmann, Continental Teves AG & Co. oHG
- Dr. Helge Neuner, Volkswagen AG
- Andreas Schimpe, Technische Universität München, Lehrstuhl für Fahrzeugtechnik (FTM)
- Walter Schwertberger, MAN Truck & Bus SE
- Andre Seeck, Direktor und Professor, Bundesanstalt für Straßenwesen (BASt)
- Prof. Dr. Christoph Stiller, Universität Karlsruhe, Institut für Mess- und Regelungstechnik
- Prof. Dr. Lothar Wech, Technische Hochschule Ingolstadt

## Vorsitz

- Prof. Dr. Markus Lienkamp, Technische Universität München, Lehrstuhl für Fahrzeugtechnik (FTM)

## Programm 29. März 2022

09:45 Begrüßung und Einführung  
Prof. Dr. Markus Lienkamp, Technische Universität München,  
Lehrstuhl für Fahrzeugtechnik (FTM)

### Plenarsession

10:00 Von Daten zu Emotionen – So entwickeln wir das Fahrerlebnis der Zukunft  
Simon Fürst, Principle Expert Automated Driving Technologies, BMW Group

10:25 Ein aktueller Blick in die Regelungslandschaft des automatisierten Fahrens  
Dr. Patrick Seiniger, Bundesanstalt für Straßenwesen (BASt)

10:50 Validation, standardization and regulation of Connected Autonomous Vehicle (L2+) in China  
Shuai Zhao, China Automotive Technology & Research Center Ltd (CATARC)

11:05 Kaffeepause

11:45 Intelligent Drive – die Fahrassistenzsysteme des neuen EQS  
Jochen Haab, Leiter Absicherung, Test-Technologie und Kommunikation  
Assistenzsysteme & Aktive Sicherheit, Mercedes-Benz AG

12:10 Turning autonomous vehicles into a tool for mobility  
Felix Breitstadt, Head of Autonomous Driving, Benjamin Scher,  
Product Strategist Autonomous Driving, MOIA GmbH

12:35 Automatisiertes Fahren aus Sicht der Infrastruktur  
Dr. Stephan Stroh, Leiter der Bayerischen Zentralstelle für  
Verkehrsmanagement, Landesbaudirektion Bayern

13:00 Mittagspause

### 14:00 bis 17:30 Parallelsessions (siehe folgende Seiten)

19:00 Abendveranstaltung

## Programm 30. März 2022

### 08:30 bis 09:15 Pitch-Session mit Kurzvorträgen (siehe folgende Seiten)

09:15 Kaffeepause

### 09:30 bis 13:00: Parallelsessions (siehe folgende Seiten)

13:00 Mittagspause

### Plenarsession

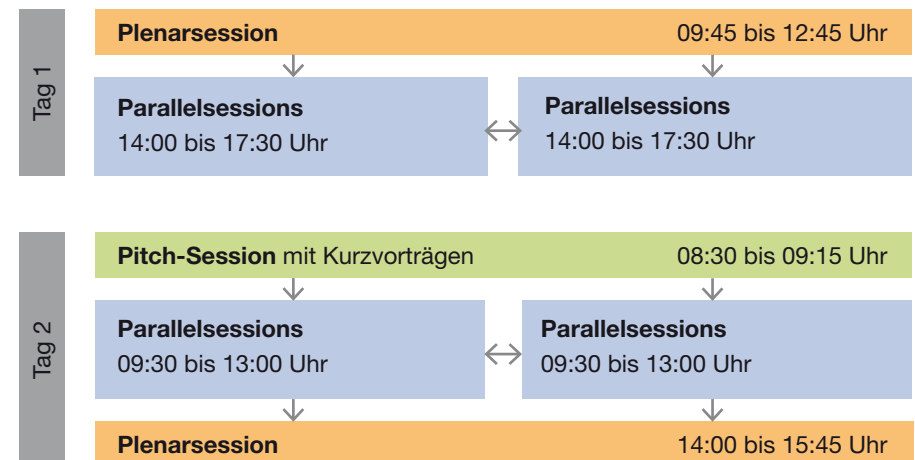
14:00 Breaking the linearity between manual labeling and the distance driven  
Daniel Rödler, Director of Product, understand.ai

14:30 Intelligent Data Selection for Continual Learning of AI Functions  
Dr. Nico Schmidt, CARIAD SE

15:00 Indy Autonomous Challenge (IAC)  
Maximilian Geißlinger, TU München, Lehrstuhl für Fahrzeugtechnik (FTM)

15:30 Ausblick und Verabschiedung

Die Tagung ist in **Plenarsessions** und **Parallelsessions** gegliedert. Die Plenarsessions richten sich an alle Teilnehmer. Die Parallelsessions ermöglichen den Teilnehmern eine individuelle Zusammenstellung der Vorträge aus den parallel stattfindenden Sessions.



## Parallelsessions 29. März 2022

### Technologische Herausforderungen

14:00  
Automatisierung ist Teamwork  
Ralph Lauxmann,  
Continental Teves AG & Co. oHG

14:30  
XPilot – Challenges for L2+  
ADAS System  
Dr. Qing RAO,  
XPeng Motors (Germany) GmbH

15:00  
KI als Schlüsseltechnologie für Mustererkennung und Situationsbewusstsein –  
Wie erhält das Fahrzeug das erforderliche Wissen?  
Dr. Franz Andert, Joshua Niemeijer,  
Jörg Schäfer, Gurucharan Srinivas,  
DLR – Institut für Verkehrssystemtechnik

15:30 Kaffeepause

### Absicherung und Freigabe

14:00  
Schaffung eines gesamteuropäischen  
Digitalen Zwilling: Herausforderungen  
und Erkenntnisse der Umsetzung im  
DACH-RAUM

Christina Presinger, Wolfgang Schil-  
dorfer, Matthias Neubauer, Logistikum  
FH Oberösterreich; Andreas Kuhn,  
ANDATA; Martin Fellendorf, TU Graz,  
Institut für Straßen- & Verkehrswesen;  
Nik Widmann, Prisma Solutions

14:30  
Bewertungskonzept für eine entwick-  
lungsbegleitende Szenario-basierte  
Absicherung  
Christian King, Lennart Ries, Eric Sax,  
FZI Forschungszentrum Informatik

15:00  
Evidenzbasierte Auswahl von Testfällen:  
Metamodelle als Brücke zwischen  
Simulation und Realität  
Max Winkelmann, Mike Hartrumpf,  
David Seidel, IAV GmbH;  
Prof. Dr. Steffen Müller, TU Berlin

15:30 Kaffeepause

### Technologische Herausforderungen

16:00  
Impacts of Data Anonymization  
on Semantic Segmentation  
Jingxing Zhou, Porsche Engineering  
Service GmbH;  
Jürgen Beyerer, Fraunhofer IOSB und  
Karlsruhe Institute of Technology KIT

16:30  
Orthogonale Verlässlichkeitseigen-  
schaften für das automatisierte Fahren  
Arne Geffert, Tianxiang Lan, Andreas  
Dodinoiu, Dr. Uwe Becker, Technische  
Universität Braunschweig, Institut für  
Verkehrssicherheit und  
Automatisierungstechnik

17:00  
Analyse und Bewertung implementier-  
ter Rückfalllösungen durch die Manipu-  
lation von Sensordaten aus Testfahrten  
David Michalik, Prof. Dr. Anton Kummert,  
Bergische Universität Wuppertal;  
Johannes Heinrich, Dr. Marco Schlum-  
mer, Institut für Qualitäts- und  
Zuverlässigkeitsmanagement GmbH

17:30  
Ende des ersten Veranstaltungstages

ab 18:00 Uhr  
Abendveranstaltung

### Absicherung und Freigabe

16:00  
Robo-Test: Kognitive Assistenz  
zur Validierung autonomer Fahrzeuge  
Andreas Löcklin, Manuel Müller,  
Alexander Schuster, Hannes Vietz,  
Michael Weyrich, Universität Stuttgart,  
Institut für Automatisierungstechnik  
und Softwaresysteme;  
Christof Ebert, Vector Consulting  
Services

16:30  
Clustering-Based and Use Case Driven  
Scenario Mining for Development of  
Predictive Safety Functions  
Hiroki Watanabe, Tomáš Malý,  
CARIAD SE;  
Dr. Johannes Wallner, AUDI AG;  
Prof. Dr. Günther Prokop, TU Dresden

17:00  
Zufällige und systematische Ausfälle in  
Systemen des automatisierten Fahrens  
im Hinblick auf den Sicherheitsnach-  
weis und das sog. „Area 3“ des ISO /  
DIS 21448 unter Einschluss von  
KI-Elementen  
Martin Kaiser, Dr. Joachim Dräger,  
Dr. Lukas Höhndorf, IABG mbH

17:30  
Ende des ersten Veranstaltungstages

ab 18:00 Uhr  
Abendveranstaltung



## Pitch-Session mit Kurzvorträgen zu verschiedenen Themen 30. März 2022 von 08:30 bis 09:15

- Taktische Sicherheit: die Implementierung des vorsichtigen und kooperativen Fahrens  
Dr. Hans-Peter Schöner, 'Insight from Outside'-Consulting
- Optimierungsbasierte Bewegungsplanung mit empirischem Fahrzeugmodell  
Daniel Weihmayr, Leon Tolksdorf, Prof Dr. Christian Birkner,  
Technische Hochschule Ingolstadt, CARISSMA, C-ISAFET
- Virtuelle Bewertung der Sicherheit von automatisierten Fahrzeugfunktionen  
Dr. Christian Schwarzl, Virtual Vehicle Research GmbH
- **Real-World Traffic Scenarios for Testing and Validation of Automated Vehicles**  
Dr. Holger Banzhaf, DeepScenario GmbH
- LiDAR and KI-gestützte Echtzeit-Verkehrsdatenerfassung als digitale Infrastruktur für V2X-Anwendungen – Praxisbeispiele und Lessons Learned  
Dr. Yang Ji, Fabienne Frauendorfer, Wanting Lin, Rui Sun, Chunming Cai, Dr. Xiaohan Li, Dr. Shengguang Lei, LiangDao GmbH
- Digital Twins: Aufbau von Teststrecken für den virtuellen Fahrversuch  
Martin Herrmann, Marina Liebich, IPG Automotive GmbH;  
Philip Paulsteiner, Gunnar Gräfe, 3D Mapping Solutions GmbH
- Automotive Testing meets DevOps – Effiziente Absicherung und qualitativ hochwertige Fahrzeugfunktionen  
Stefan Kasek, tracetronic GmbH



# Informationen zur Tagung

## Anmeldung & Auskünfte

[www.tuvsud.com/akademie/automatisiertes-fahren](http://www.tuvsud.com/akademie/automatisiertes-fahren)

Für weitere Informationen kontaktieren Sie bitte

Eva Biechl +49 89 5791 1122

[congress@tuvsud.com](mailto:congress@tuvsud.com)



## Tagungspreis

€ 910,00 zzgl. gesetzlicher USt.

Hochschulangehörige erhalten 50 % Rabatt.

Die Teilnahmegebühr beinhaltet Veranstaltungsunterlagen,  
Pausen- und Mittagsverpflegung sowie die Abendveranstaltung.

## Tagungsort

Stadthalle Erding

Alois-Schieß-Platz 1

85435 Erding

Anfahrts- und Hotelinformationen finden Sie auf der Veranstaltungswebsite.



Akademie