

# Hochautomatisiertes Fahren

## Lastenheft

Gruppe A

9. November 2017

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Projektbeschreibung</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Meilensteinplanung</b>	<b>2</b>
<b>3</b>	<b>Fachliche Anforderungen</b>	<b>2</b>
3.1	Anforderungen an das allgemeine Fahrzeugverhalten (R-V-XX) . . . . .	2
3.1.1	R-V-10 Emergency Stop . . . . .	2
3.2	Anforderungen an das LeadingVehicle (LV) (R-LV-XX) . . . . .	2
3.2.1	R-LV-10 Ermittlung/Festlegung der Kolonnengeschwindigkeit . . . . .	2
3.3	Anforderungen an die FollowerVehicle (FV) (R-FV-XX) . . . . .	2
3.3.1	R-FV-10 Halten der Kolonnengeschwindigkeit . . . . .	2
3.3.2	R-FV-20 . . . . .	2
3.4	Anforderungen an das Platooning-Protokoll (R-PP-XX) . . . . .	2
3.4.1	R-PP-10 Auswahl der Kolonnenführung (LV) . . . . .	2
	<b>Glossar</b>	<b>2</b>
	<b>Bibliography</b>	<b>2</b>

## 1 Projektbeschreibung

Dieses Dokument basiert auf [CrEst].

## 2 Meilensteinplanung

## 3 Fachliche Anforderungen

### 3.1 Anforderungen an das allgemeine Fahrzeugverhalten (R-V-XX)

#### 3.1.1 R-V-10 Emergency Stop

Zu jedem Zeitpunkt muss das Fahrzeug in der Lage sein, aktuelle Berechnungen und Aktionen abubrechen und ein Nothalt durchzuführen. Dabei soll das Fahrzeug schnellst möglich in den Stillstand versetzt werden, ohne dabei Kollisionen zu verursachen.

### 3.2 Anforderungen an das LV (R-LV-XX)

#### 3.2.1 R-LV-10 Ermittlung/Festlegung der Kolonnengeschwindigkeit

### 3.3 Anforderungen an die FV (R-FV-XX)

#### 3.3.1 R-FV-10 Halten der Kolonnengeschwindigkeit

#### 3.3.2 R-FV-20

### 3.4 Anforderungen an das Platooning-Protokoll (R-PP-XX)

#### 3.4.1 R-PP-10 Auswahl der Kolonnenführung (LV)

## Glossar

**FollowerVehicle** Modelauto in einer bestehenden Kolonne, welches aber nicht an erster Position fährt.. 2

**FV** FollowerVehicle. 2

**LeadingVehicle** Modelauto an der Spitze einer bestehenden Kolonne. 2

**LV** LeadingVehicle. 2

## Literatur

[CrEst] O. Kreuzmann, S. Penz, J. Castillo und S. Bouno. *Use Case 1 Cooperative Vehicle Automation*. Version 1.