

Inhalt	Seite
Rechtliche Aspekte beim Autonomen Fahren Marc-André Delp (Herfurth & Partner Rechtsanwaltsgesellschaft mbH)	9
Detection of Dependencies between Objects in a Multi-Object Tracking System Andreas Danzer, Stephan Reuter, Klaus Dietmayer (Universität Ulm)	31
Functional Safety of Sensor Systems in a Virtual Driving Environment Dennis Hospach, Stefan Müller, Oliver Bringmann (Universität Tübingen)	49
Detecting Intentions of Vulnerable Road Users Based on Collective Intelligence Maarten Bieshaar, Bernhard Sick (Universität Kassel), Günther Reitberger, Erich Fuchs (Universität Passau), Stefan Zernetsch, Konrad Doll (Fachhochschule Aschaffenburg)	67
Methoden zum entwicklungsbegleitenden Testen für automatisierte und vernetzte Fahrfunktionen Jens Krause, Julian Timpner, Youssef Chamseddine, Florian Pohl (Volkswagen AG)	88
Inspektionsstellen als Element der Qualitätsinfrastruktur zur Gewährleistung der Anforderungen gemäß ISO 26262 Lars Schnieder, Ulrich Weber, Stefan von der Decken, Edgar Hermann (ESE Engineering und Software-Entwicklung GmbH)	110
Impacts and solutions for a combined automotive grade and security certification: The case of GNSS based location system for automated driving functions Roland Bauernfeind (NavCert GmbH)	129

Inhalt	Seite
Objektivierung kombinierter Längs- und Querführung Florian Krauns, Adrian Sonka, Roman Henze, Ferit Küçükay (Technische Universität Braunschweig)	146
Transdisziplinäre Mobilitätsforschung unter Verwendung von Reallaboren: Integration von Stakeholderbedürfnissen und -anforderungen in die Entwicklung von Systemen bedarfsorientiert und vollautomatisiert fahrender Quartiersbusse Alexander Brandies, Alexandra König, Kathrin Viergutz, Eva-Maria Fraedrich, Laura Gebhardt, Mandy Dotzauer (Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e.V.), Frank Ulmer, Tim Sippel (Universität Stuttgart)	165
Vom Fahrer zum Denker und Teilzeitlenker – Evaluation unterschiedlicher Systemausprägungen und Interaktionskonzepte für die teilautomatisierte Fahrt Dr. Ina Othersen (Volkswagen AG)	186
Automatische Erkennung der Frustration von Autofahrern: Ergebnisse und Anwendungsmöglichkeiten Klas Ihme, Meng Zhang, Meike Jipp (Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e. V.)	207
RapidCoop - Robuste Architektur durch geeignete Paradigmen für Kooperativ Interagierende Automobile Jens Dankert, Christian Dernehl, Evgeny Kusmenko, Lutz Eckstein, Stefan Kowalewski, Bernhard Rumpe (RWTH Aachen University)	224
Hierarchical Approach for Safety of Multiple Cooperating Vehicles Varun Jain, Daniel Heß, Christian Löper, Tobias Frankiewicz, Tobias Hesse (Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e. V.)	245
Auction-based Cooperation of Autonomous Vehicles using Mixed-Integer Planning Jan Eilbrecht, Olaf Stursberg (Universität Kassel)	266

Inhalt	Seite
Herausforderungen für die Verhaltensplanung kooperativer automatischer Fahrzeuge	287
Maximilian Naumann, Ömer Şahin Taş (FZI Forschungszentrum Informatik), Piotr F. Orzechowski, Christoph Burger (Karlsruher Institut für Technologie), Christoph Stiller (FZI Forschungszentrum Informatik/ Karlsruher Institut für Technologie)	
Safe Cooperation of Automated Vehicles	308
Daniel Heß, Christian Löper, Tobias Hesse (Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e. V.)	
Das Ende der Parkplatzsuche – Cloud-basierte Erfassung, Bewertung und Echtzeit-Information von freien Parkplätzen	335
Carsten Rommel, Dr. Albrecht Irion, Philipp Mayer (Robert Bosch GmbH)	
Kooperative Bewegungsplanung autonomer Fahrzeuge unter Verwendung von Manöver-Templates	348
Stefanie Manzinger, Marion Leibold, Matthias Althoff (Technische Universität München)	
Absicherungs- und Bewertungsmethoden für kooperative hochautomatisierte Fahrzeuge	368
Sven Hallerbach, Ulrich Eberle (Adam Opel AG), Frank Köster (Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e. V.)	
Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e. V.	385
DEWETRON Ges.m.b.H.	386
dSPACE GmbH	387
ESE Engineering und Software-Entwicklung GmbH	388
GeneSys Elektronik GmbH	389
SafeTRANS e. V.	390