

# DIPLOMARBEIT

## Totzeitkompensation für Tele-Gesteuerte Fahrzeuge

### Motivation und Aufgabenstellung

Im Rahmen der Diplomarbeit sollen Methoden entwickelt werden, um Übertragungstotzeiten bei tele-ferngesteuerten Fahrzeugen zu kompensieren. Die Vay Fahrzeuge werden von Tele-Fahrern ferngesteuert gelenkt. Aufgrund der Netzwerkübertragung der Tele-Fahrerkommandos zum ferngesteuerten Fahrzeug kommt es zu variablen Zeitverzögerungen, welche die Fahrzeugregelung beeinflussen.



Es sollen Methoden und Algorithmen entwickelt werden, um die Totzeiten im Regelkreis zu kompensieren und den Tele-Fahrer bei der Aufgabe der Fahrzeugregelung zu unterstützen. Die Entwicklungsumgebung in Simulation und Fahrversuch ist vollständig vorhanden und die Arbeit kann vor Ort in Berlin oder per Remote Arbeit durchgeführt werden. Vay ist ein Berliner Start-up, das ferngesteuerte Fahrzeuge für den urbanen Raum entwickelt.



### Kontakt

Interessiert an mehr Informationen?

Bitte nehmen Sie Kontakt mit uns auf!

Ansprechpartner:

Prof. Manfred Plöchl

[manfred.ploechl@tuwien.ac.at](mailto:manfred.ploechl@tuwien.ac.at)

Prof. Johannes Edelmann

[johannes.edelmann@tuwien.ac.at](mailto:johannes.edelmann@tuwien.ac.at)

