

Über KI-basierte und cross-modale Lern- und Kontrollansätze beim „autonomen Fahren“ (AI AND HUMAN-IN-THE-LOOP)

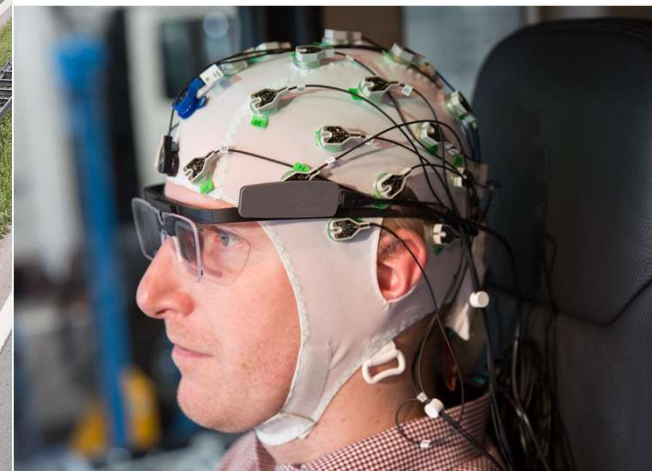
Prof. Dr. Christian T. Haas
haas@hs-fresenius.de

**SOLUTIONS FOR
CONNECTED DRIVING**

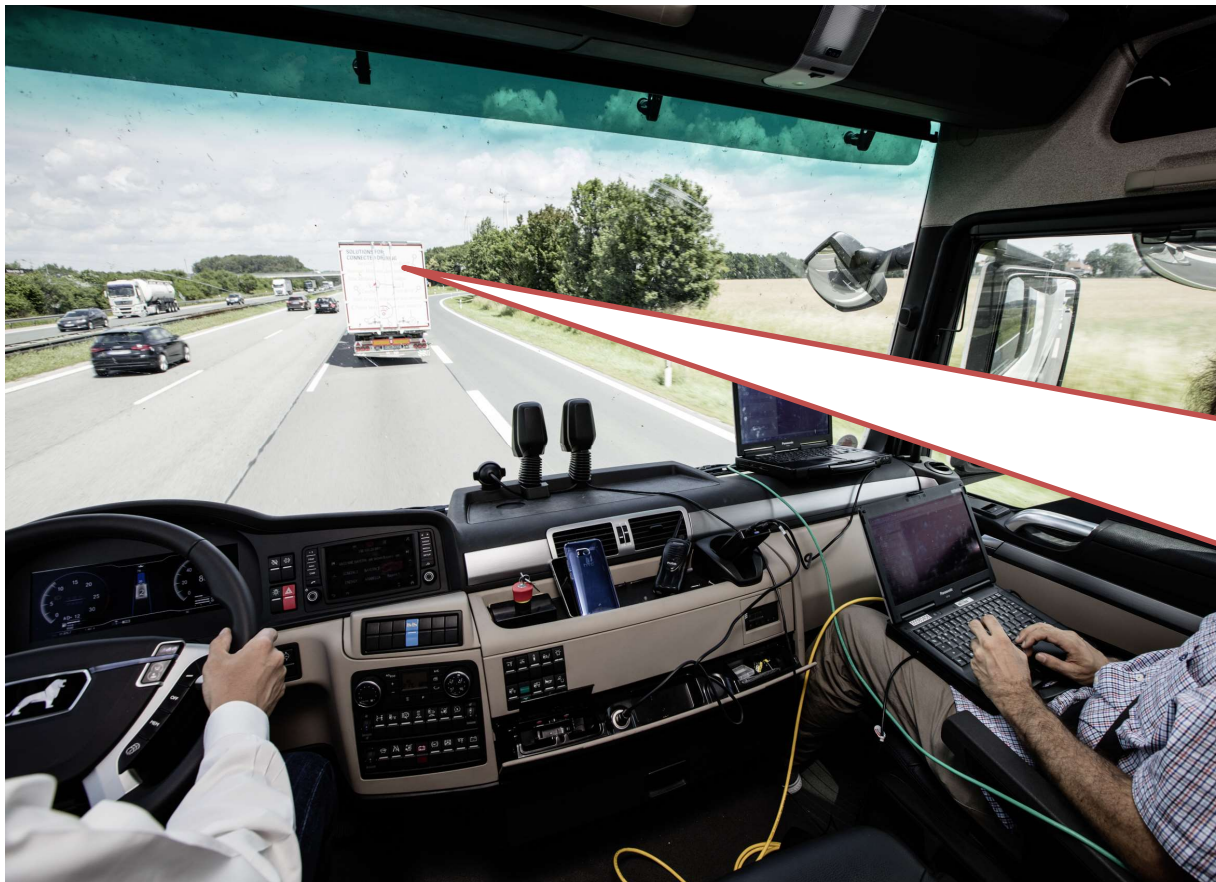


Automated Driving Partners

Autonomes (automatisiertes) Fahren und Sicherheit

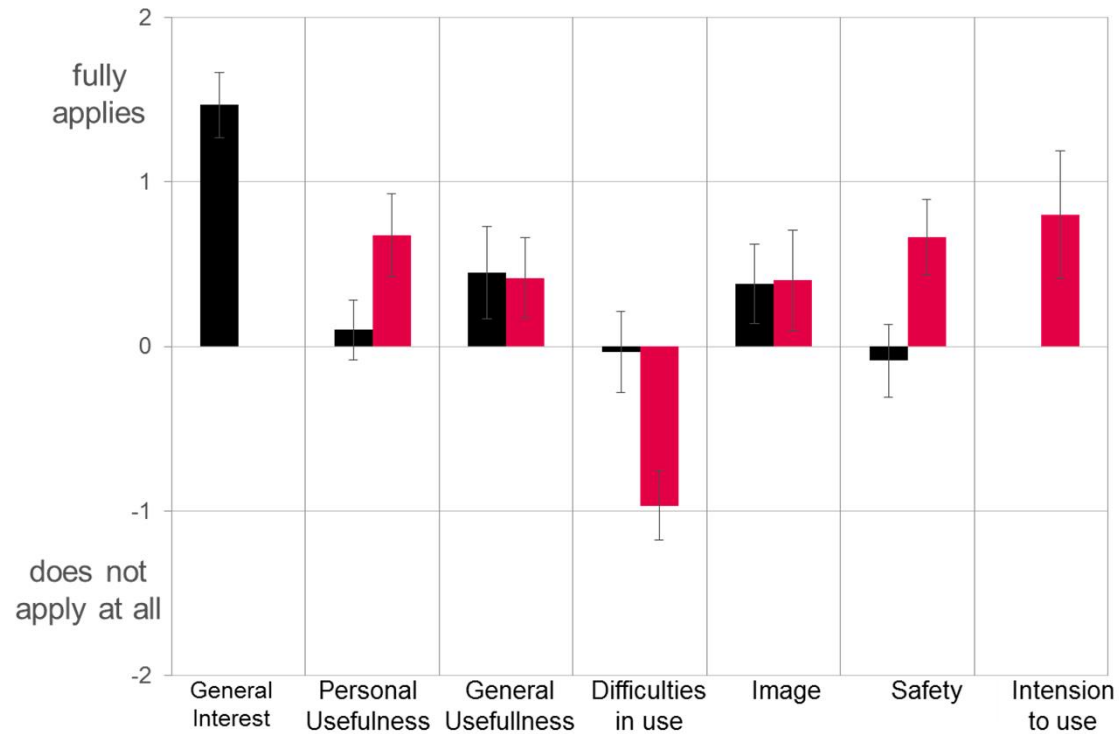


Autonomes (automatisiertes) Fahren und Sicherheit

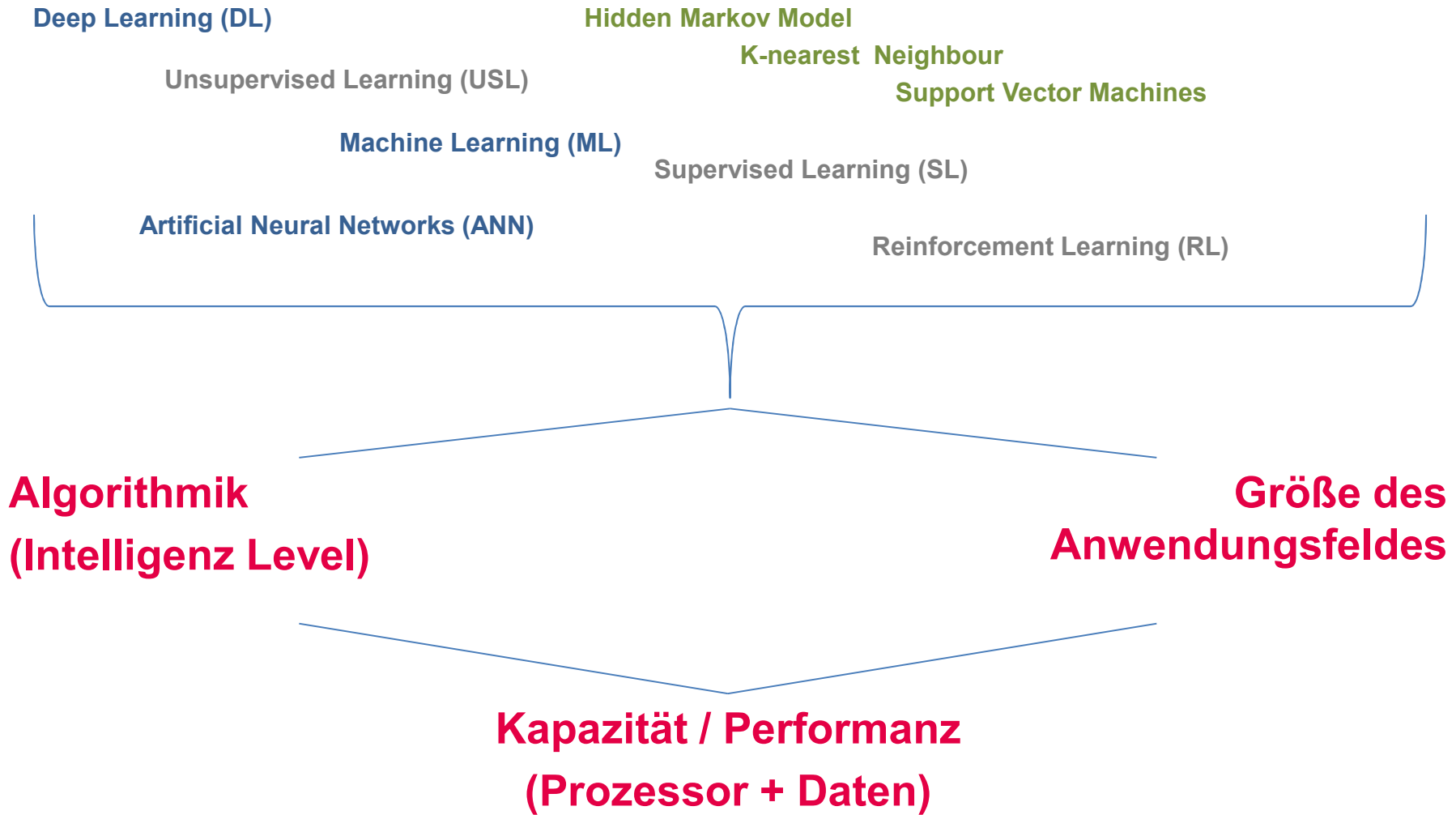


(19) AARON: Ja, erstmal grundsätzlich Technik ist immer eine Sache für sich. Weil ich meine, da hängt ja mein Leben dran, an der Technik. Und wenn da jetzt irgendwas einmal sein sollte, dann kann es wahrscheinlich vorbei sein mit dem Leben...

Annahmen und Erfahrungen

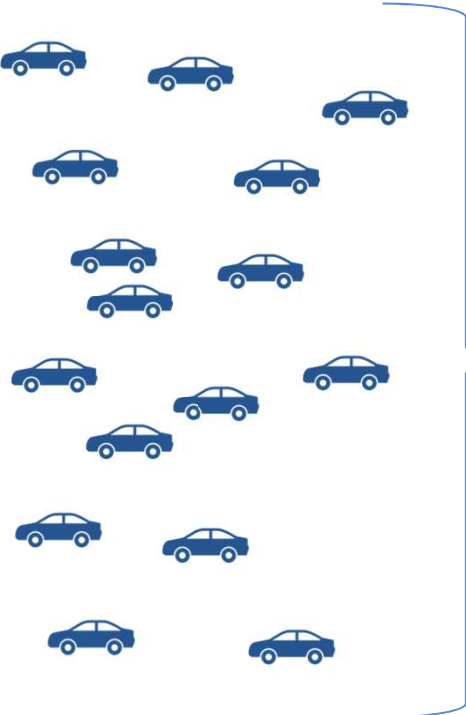


KI-Dimensionen und Performanz

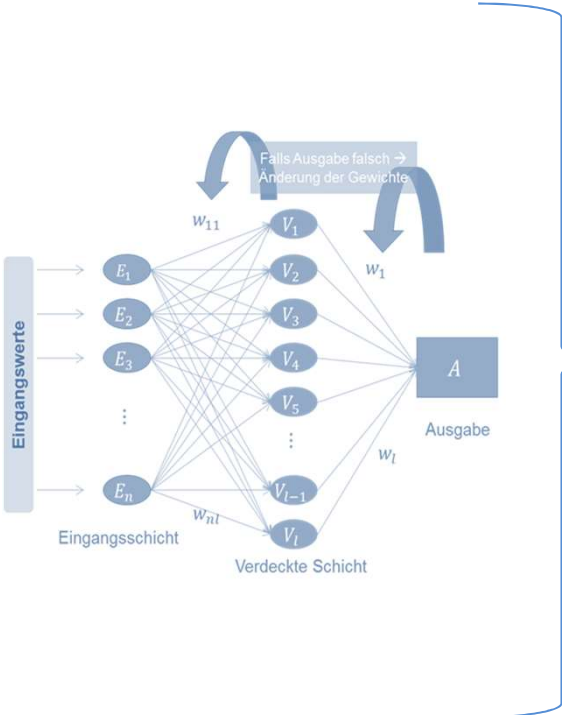


KI-Charakteristika

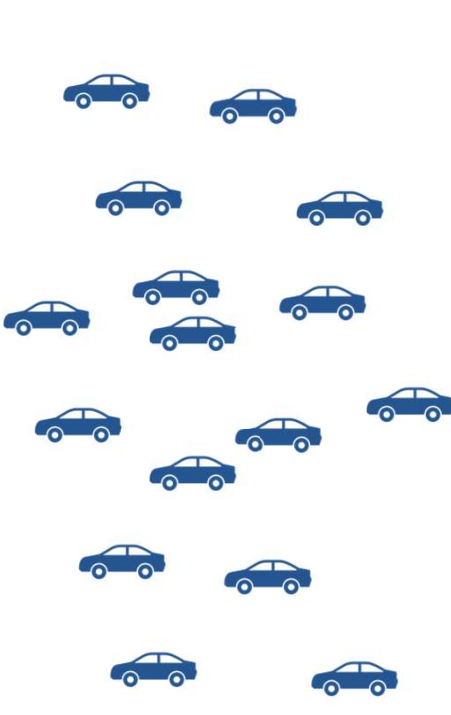
data acquisition



learning

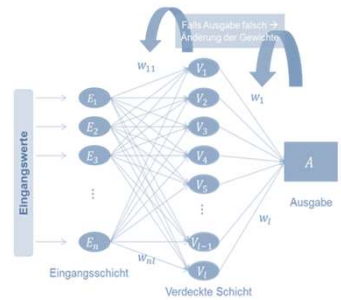


sharing rules (intelligence)



KI-Charakteristika und Limitationen

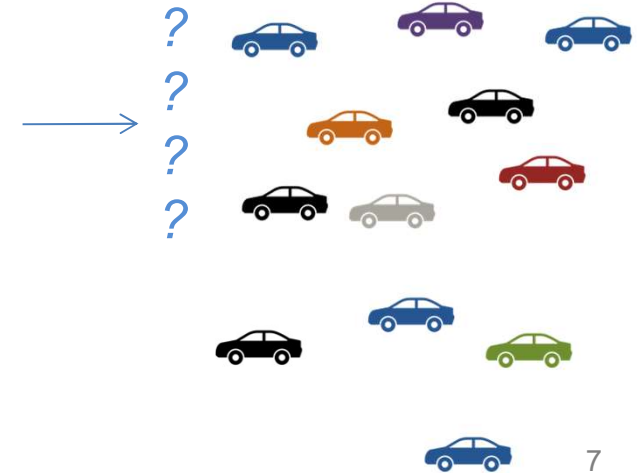
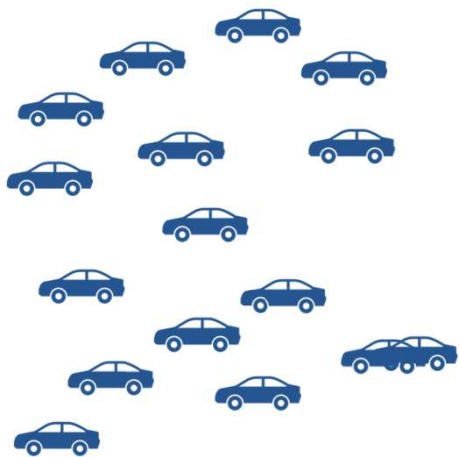
data acquisition & learning



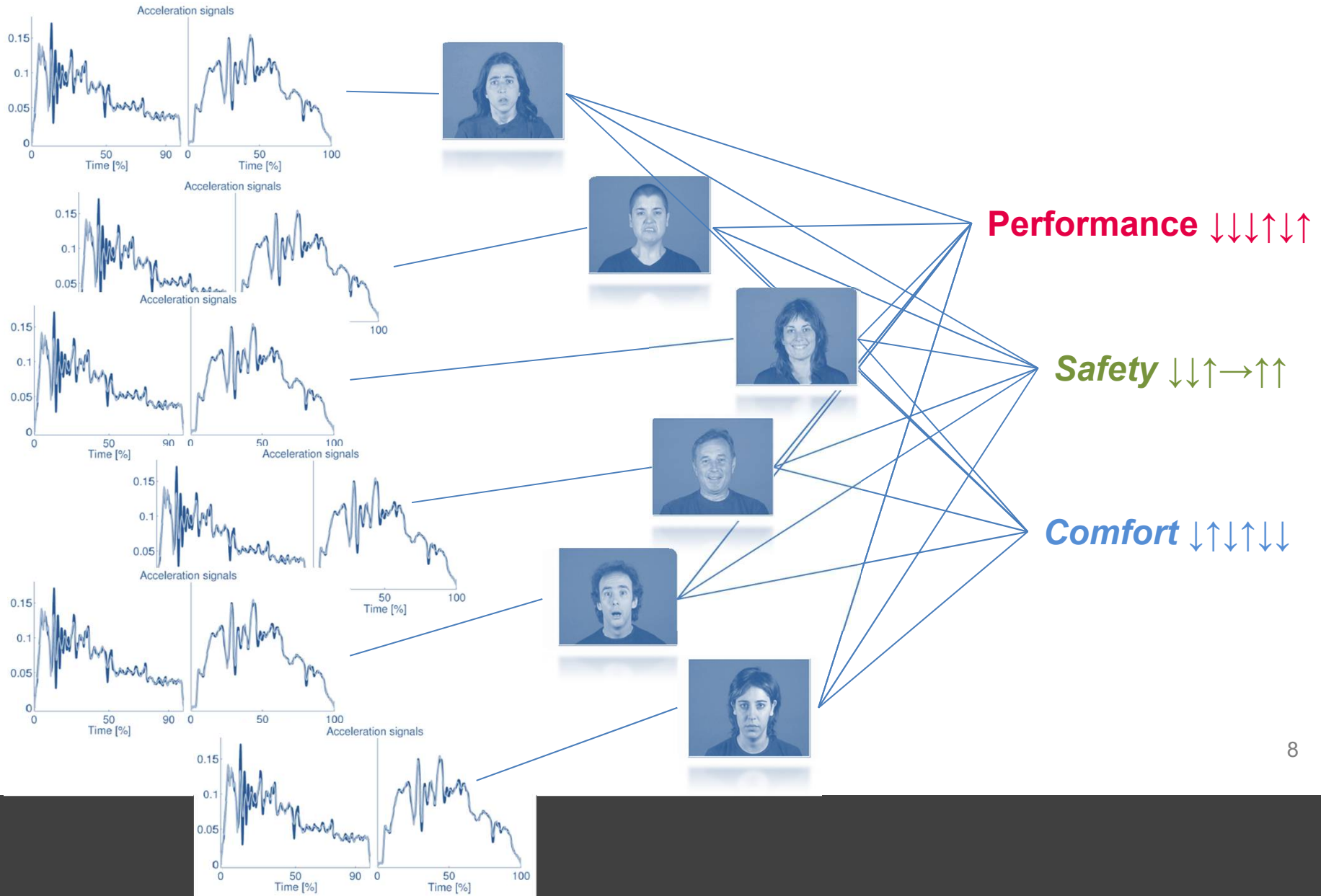
_averaging & generalization rules & behaviour

individuality /

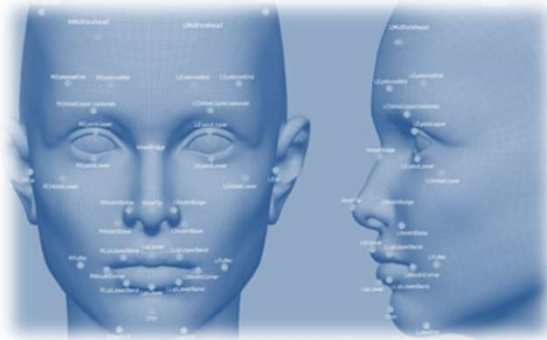
socio-demographic patterns



Individuality



Pro-active vs. automated adaptation



Hybrid-Intelligence

adaptive-fluctuation-analysis

Bio-inspired-Intelligence

multi-scale-entropy

Augmented-Intelligence

recurrence-quantification-analysis



SOLUTIONS FOR CONNECTED DRIVING



Automated Driving Partners

Gefördert durch:

 Bundesministerium
für Verkehr und
digitale Infrastruktur
aufgrund eines Beschlusses
des Deutschen Bundestages


 HOCHSCHULE
FRESENIUS


 DB SCHENKER

