



Bike2CAV – Entwicklung und Validierung von Methoden zur Kollisionsvermeidung von RadfahrerInnen durch Fahrzeug-zu-X-Kommunikation

Projektlaufzeit:

09. 2020 - 04. 2023

Involvierte MitarbeiterInnen:

Loidl Martin, Zagel Bernhard, Werner Christian, Stutz Petra, Wendel Robin

Projektleitung:

Martin Loidl (Z_GIS)

Kontakt:

mobilitylab@sbg.ac.at

Rolle Z_GIS:

Konsortialpartner

Webseite:

<https://mobilitylab.zgis.at/portfolio/bike2cav>

Förder- und Auftraggeber: BMK „Mobilität der Zukunft – 14. Ausschreibung“ (FFG Projekt Nr. 879632)

Ausgangslage:

Das ETSC (European Road Safety Council) schlägt neben infrastrukturseitigen bzw. regulativen Maßnahmen auch kooperative, intelligente Verkehrssystemen (C-ITS) zur Erhöhung der Sicherheit von verletzlichen VerkehrsteilnehmerInnen (Vulnerable Road Users - VRUs) vor. Aktuelle Studien gehen davon aus, dass die Einführung von vernetzten und automatisierten Fahrzeugen (Connected and Automated Vehicles – CAVs) auch wesentliche Auswirkungen auf VRUs haben wird, wobei die Frage nach Vor- oder Nachteile offen ist.

Projektziele:

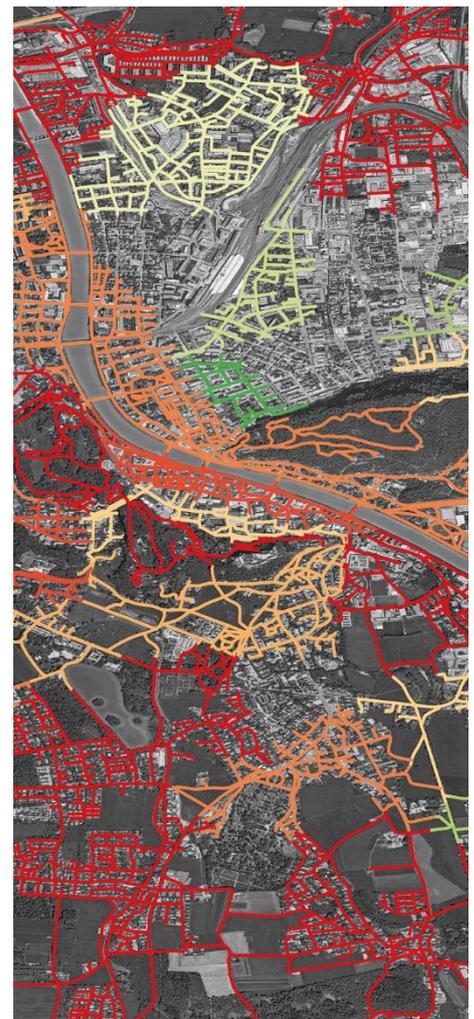
- Verbesserung der Umfeldwahrnehmung und Detektion von Intentionen von RadfahrerInnen.
- Kooperative Detektion von Kollisionsrisiken von RadfahrerInnen mit CAVs.
- Nicht-ablenkende Konzepte zur Warnung von RadfahrerInnen vor Kollisionsrisiken.
- Evaluierung eines integrierten Proof-of-Concept-Prototypen.

Erwartete Resultate:

- Funktionsnachweis kooperativer Detektion und Mitigation von Kollisionsrisiken.

Beitrag Z_GIS:

- Datenakquise und -analyse.
- Räumliche Risikomodellierung.



Konsortium: Salzburg Research Forschungsgesellschaft mbH (Projektleitung), AIT Austrian Institute of Technology GmbH, Kapsch TrafficCom AG, BB Boreal Bikes GmbH, Bike Citizens Mobile Solutions GmbH, Kuratorium für Verkehrssicherheit