

Projektbezeichnung

Bereitstellung einer Bedienoberfläche für CAN-Steuergeräte am Beispiel einer Einparkhilfe

Zielsetzung / Kundennutzen

- Rundumsicht im Display beim Rangieren
- Nachtsichtfähigkeit durch entsprechende Sensorik (Radar/Infrarot)
- Tote Winkel werden im Display visualisiert (Kinder in den Randbereichen)
- (Halb-)Automatisches Einparken wird ermöglicht d.h. das Fahrzeug lenkt selbstständig in die Parklücke
- Längs- und Querparkhilfe
- Das Einparken auch auf der linken Straßenseite kann automatisiert erfolgen und wird stark vereinfacht
- Farbliche Visualisierung des Abstandes

Lösung

- Interaktion mit dem CAN-Steuergerät
- Graphische Aufbereitung der zur Verfügung stehenden Informationen
- Akustische Signale bei Gefahrenbereichen
- Unterstützung verschiedener Protokolle auf CAN-Ebene
 - ➔ Austausch der Geräte
- Größtmögliche Stabilität auch bei externen oder internen Einflüssen, bzw. Störfaktoren:
 - o Unterspannung
 - o Teilausfall der Sensorik
 - o Bildanpassungen bei schlechten Lichtverhältnissen

Verwendete Technologien

- Harman/Becker MMI2000
- MOST Bus
- Oasis "Optolyzer"
- Tornado, VxWorks
- CANoe

Kontakt:
comlet Verteilte Systeme GmbH
Amerikastr. 21
66482 Zweibrücken

Ihr Ansprechpartner:
Giuseppe Romano

Tel.: +49 (0)6332 811-303
giuseppe.romano@comlet.de
