

# Lkw-Abbiegeassistenten im Vergleich



Hersteller	System	Technologie	Statisch		Dynamisch		Reales Verkehrsgeschehen <sup>1)</sup>
			Versuch 1	Versuch 2	Versuch 1	Versuch 2	Rate Fehlauflösungen
MEKRA Lang	AAS	<ul style="list-style-type: none"> <li>▸ Radar</li> <li>▸ KMS*</li> </ul>	✓	✓	✓	~	0%
Mobileye	Shield+	<ul style="list-style-type: none"> <li>▸ Kamera</li> <li>▸ Anzeigeelement</li> </ul>	✓	~	✓	~	6%
LUIS	Turn Detect	<ul style="list-style-type: none"> <li>▸ Kamera</li> <li>▸ Monitor</li> </ul>	✓	✓	✓	✗	22%
Wüllhorst/EDEKA	-	<ul style="list-style-type: none"> <li>▸ Ultraschall</li> <li>▸ KMS*</li> </ul>	✓	✗	✓	~	59%

<sup>1)</sup> Auf einer ca. 38 km langen Fahrstrecke wurden u.a. fünf verschiedene Kreuzungssituationen mit unterschiedlicher Häufigkeit durchfahren. Dabei wurde die Rate der Fehlauflösungen der Abbiegeassistenten durch Verkehrszeichen und Ampeln erhoben.

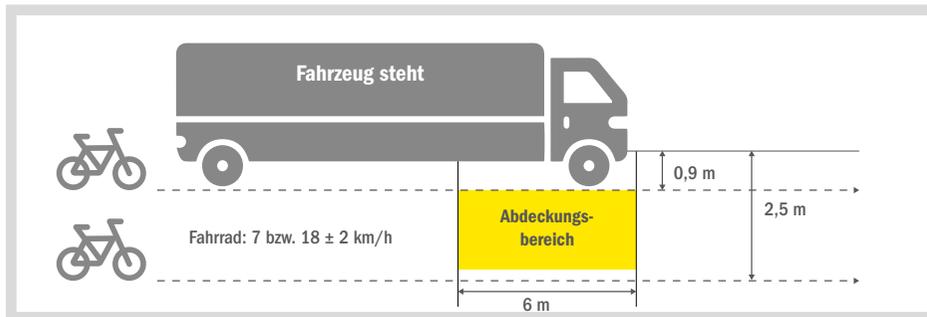
✓ = bestanden, ~ = teilweise bestanden, ✗ = nicht bestanden

\*Kamera-Monitor-System



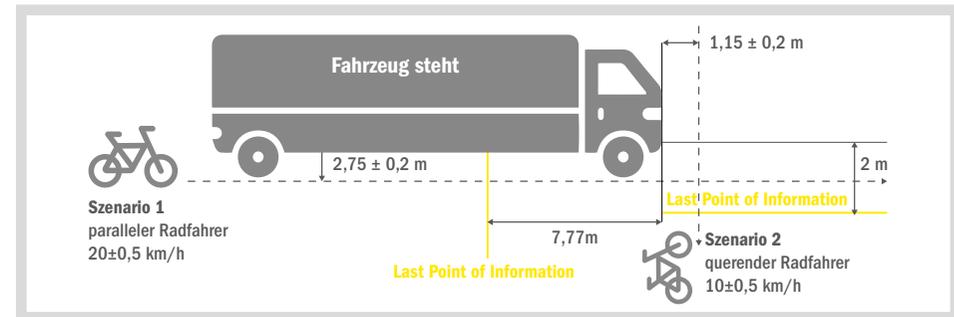
Ein gutes Gefühl, beim Club zu sein.

# Lkw-Abbiegeassistenten – so wurde getestet



## Statisch – Versuch 1

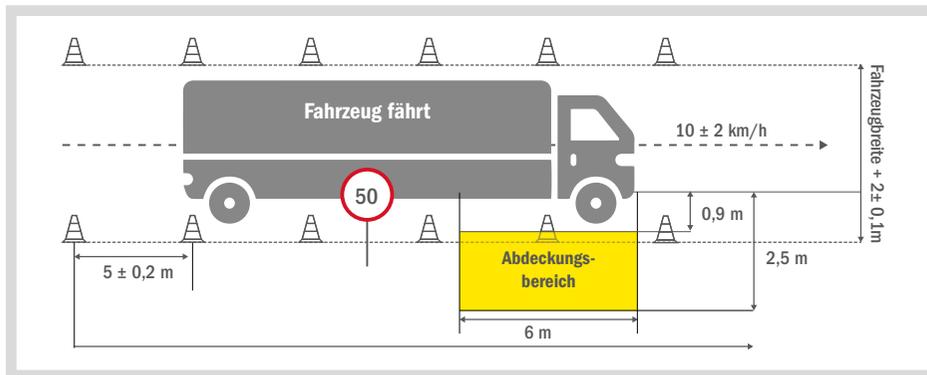
Der Radfahrer fährt mit ca. 7 km/h bzw. ca. 18 km/h am stehenden Lkw vorbei – bei beiden Geschwindigkeiten jeweils mit 0,9 und 2,5 m Abstand. Der Test gilt als bestanden, wenn der Abbiegeassistent den Radfahrer in jedem der vier Fälle erkennt, sobald er im Abdeckungs-bereich ist.



## Statisch – Versuch 2

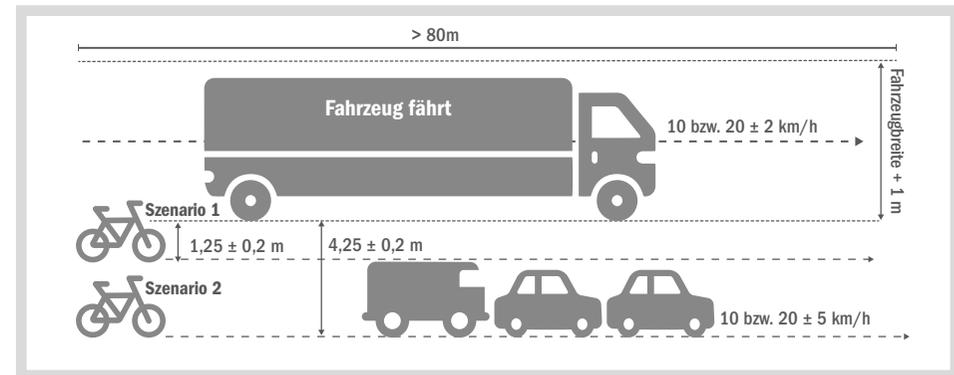
**Szenario 1:** Der Radfahrer fährt mit ca. 20 km/h parallel am stehenden Lkw vorbei. Der Test gilt als bestanden, wenn der Assistent den Radfahrer 7,77 m vor Erreichen der Fahrzeugfront erkennt.

**Szenario 2:** Der Radfahrer quert den Weg des stehenden Lkw mit ca. 10 km/h. Der Test gilt als bestanden, wenn der Assistent den Radfahrer 2 m vor Erreichen der Front des Lkw erkennt.



## Dynamisch – Versuch 1

Der Lkw fährt mit 10 km/h durch einen Korridor aus Pylonen, in dem rechts ein Verkehrsschild steht. Der Test gilt als bestanden, wenn während der Fahrt durch den Korridor keine Fehlauflösung erfolgt.



## Dynamisch – Versuch 2

**Szenario 1:** Lkw und Fahrrad fahren einmal mit ca. 10 km/h und einmal mit ca. 20 km/h nebeneinander. Der Test gilt als bestanden, wenn eine Erkennung des Radfahrers erfolgt.

**Szenario 2:** Lkw und Fahrrad fahren einmal mit ca. 10 km/h und einmal mit ca. 20 km/h nebeneinander. Zwischen Lkw und Fahrrad stehen parkende Fahrzeuge; Test gilt als bestanden, wenn eine Erkennung des Radfahrers erfolgt.

