



Mekatronik Mühendisliği Bölümü



Doç. Dr. Klaus Werner Schmidt'in „Trafik Emniyeti ve Trafik Verimi için bir Akıllı Ulaşım Sistemleri İşçerçevesi: Çok Şeritli Otoyollarda Heterojen Otonom Araçların Uzunlamasına ve Yanal Manevralarının Koordinasyonu“ başlıklı TÜBİTAK 1001 (Bilimsel ve Teknolojik Araştırma Projelerini Destekleme Programı) projesi kabul edilmiştir.

Bu projenin konusu, yoğun trafik altında, çok şeritli otoyolda seyahat eden heterojen otonom araçlar için yerel ölçümlerden ve V2V-V2I haberleşmeden elde edilen verilere dayanarak, emniyet ve trafik verimliliğini sağlayacak şekilde, yanal ve uzunlamasına manevralarının kontrol, koordinasyon ve çizelgelemesini içeren genel bir işçerçevesi geliştirmedir.