Modely bezpečnostních zón pro jízdu autonomních vozidel

Publikováno: 21. 5. 2020
CDV

Autonomní vozidla během jízdy neustále monitorují své okolí, detekují objekty a případné překážky, na které dle daných algoritmů reagují. Úzce souvisejícím faktorem je rychlost vozidla, jež je dynamicky měněna podle výpočtu brzdné dráhy tak, aby vozidlo bylo schopné včas zabránit kolizi. Tento přístup zabezpečení patří mezi jeden z nejdůležitějších předpokladů zavedení autonomních vozidel do běžného provozu. Matematické aparáty založené na modelování nejrůznějších jevů s jistým typem vágnosti či neurčitosti - hrubé množiny, fuzzy množiny či pravděpodobnostní modely - se jeví jako vhodný nástroj, kterým lze popsat specifické bezpečnostní zóny pro konkrétní rychlosti, jimiž se pohybují autonomní vozidla v rámci dopravní infrastruktury. Tyto modely následně mohou v praxi přispět k plynulé změně rychlosti vozidel či návrhům k úpravě dopravní infrastruktury, spojeným s předpokladem budoucího bezpečného začlenění autonomních systémů do silničního provozu.

KŘEHLÍK, Štěpán a Marek Vanžura. Modely bezpečnostních zón pro jízdu autonomních vozidel. Silniční obzor, 2020, roč. 81, č. 5, s. 130-133. ISSN 0322-7154.

© *Observatoř bezpečnosti silničního provozu, www.czrso.cz*