

התמודדות רכבים אוטונומיים עם מצבי קיצון דינמיים

כלי הרכב האוטונומיים והמערכות התומכות המפותחים כיום בשוק נותנים מענה למירב התרחישים היום יומיים אשר אנו חווים במהלך נסיעה שגרתית. כלי הרכב והמערכות השונות (חיישנים, בקרה, מנועים וכו') אינם יודעים לתת מענה בתרחישי קיצון- בדגש על תמרונים בעלי אופי דינמי גבוה High Dynamic maneuvers - , כגון התחמקות מתאונה פתאומית, חפץ הנופל ממשאית וכו'. במטה הפיתוח של GM בישראל מתבצעת עבודת פיתוח אשר נותנת מענה לתרחישי הקיצון ופותרת את בעיית ההתמודדות עם מצבי הקיצון הדינמיים הנ"ל . העבודה כוללת פיתוח מודלים ומתודולוגיה, ביצוע סימולציות וניסויים דינמיים על כלי רכב.

על המרצה:

שקד מגל

Head of vehicle integration engineering. General Motors – Advanced Technology Center Israel **Development of future mobility by GM**

