

## Presseinformation

### Allianz INI.TUM schreibt Erfolgsgeschichte

#### 14 Mio. Euro für 60 Forschungsprojekte TUM-AUDI – Fahrzeugtechnik im Fokus – Vorbild für INI.FAU und INI.LMU

München, den 29. Januar 2008

Zur Gründung von *INI.LMU*, einer Kooperation der Ludwig Maximilians-Universität, der Audi AG und der Stadt Ingolstadt auf dem Gebiet der Geistes- und Sozialwissenschaften, gratulierte der Präsident der TU München, Prof. Dr. Wolfgang A. Herrmann, den Beteiligten.

„Wir freuen uns, dass unser erfolgreiches Modell INI.TUM der engen Verzahnung von Wissenschaft, Ausbildung und Industrie aus dem Jahr 2003 jetzt um eine zusätzliche Kooperation ergänzt wird“, sagte Herrmann in München. „Der Erfolg der TUM-Initiative mit 60 abgeschlossenen bzw. laufenden Projekten und einem Finanzvolumen von 14 Millionen Euro zeigt, wie sinnvoll und gewinnbringend es ist, neue Wege der interdisziplinären und interinstitutionellen Zusammenarbeit zu gehen.“ In Ingolstadt arbeiten derzeit 36 TUM-Doktoranden von 21 Lehrstühlen aus fünf Fakultäten.

Seit 2003 unterhält die TUM in enger Kooperation mit der AUDI AG ein bilaterales Kompetenzzentrum, in dem Wissenschaft und Praxis Hand in Hand gehen. Der Schwerpunkt der Ingolstadt Institute der TUM ist die Fahrzeugtechnik. So werden in einem aktuellen Projekt zum modernen Allradantrieb per Mehrkörpersimulation wichtige Manöver für Fahrdynamik und Traktion simuliert. Die Antriebskräfte des verwendeten Fahrzeugs können dabei in weiten Bereichen variiert werden. Es kann nicht nur als Heck- oder Fronttriebler gefahren werden, die Kraft kann auch - proportional zum Lenkradwinkel - vom kurveninneren zum kurvenäußeren Rad verlagert werden. So werden die fahrdynamischen Grenzen untersucht und die verschiedenen Varianten bewertet. Anschließend werden Konzepte für die Realisierung Erfolg versprechender Lösungen erstellt.

Im Projekt namens „Vehicle in the Loop - Ein innovativer Ansatz zur Kopplung virtueller mit realer Erprobung“ wird zusammen mit Audi eine Test- und Simulationsumgebung für Fahrerassistenzsysteme vorgestellt. Damit sollen die Vorzüge eines realen Versuchsfahrzeugs mit der Sicherheit und Reproduzierbarkeit von Fahrsimulatoren kombiniert werden. Virtueller Fremdverkehr, Straßenbegrenzungen oder sonstige simulierte Gegenstände werden durch eine Videobrille während der Fahrt realitätsnah und kontaktanalog für den Fahrer eingeblendet. Besonders bei der Erprobung aktiver Fahrerassistenzsysteme eröffnen sich durch das Konzept des virtuellen Fremdverkehrs im realen Versuchsfahrzeug neue Möglichkeiten.

Technische Universität München Presse & Kommunikation 80290 München

Name	Position	Telefon	Email
Dr. Ulrich Marsch	Sprecher des Präsidenten	+49.89.289.22779	marsch@zv.tum.de
Verena Saule, M.A.	PR-Referentin	+49.89.289.22562	saule@zv.tum.de
Gabriele Ulitz, M.A.	Sekretariat	+49.89.289.22778	ulitz@zv.tum.de