

06.06.2018 - 10:20 Uhr

Fahrzeugassistenzsysteme erkennen Zweiräder nicht zuverlässig



Bern (ots) -

Moderne Fahrzeuge verfügen über eine Vielzahl von Fahrassistenzsystemen. Der TCS hat nun untersucht, ob radargestützte Abstandsregeltempomaten und Notbremsassistenten auch in der Lage sind, ein Zweirad zu erkennen und darauf zu reagieren. Fazit: Man sollte sich besser nicht darauf verlassen.

Bei verschiedenen Fahrversuchen wurde untersucht, ob die radargestützten Abstandsregeltempomaten und Notbremsassistenten fünf unterschiedlicher PW-Modelle (Audi, Mitsubishi, Mercedes-Benz, Volvo, VW) ein voraus fahrendes Zweirad (Velo, Motorroller) erkennen und wie sie darauf reagieren. Wird die Geschwindigkeit an das fahrende Zweirad angepasst? Wird bei einem stehenden Zweirad eine Bremsung eingeleitet?

Probleme in Kurven und bei stehenden Zweirädern

Auf gerader Strecke haben sämtliche Systeme ein fahrendes Zweirad erkannt und darauf reagiert. Dabei hat sich gezeigt, dass ein Zweirad in der Fahrbahnmitte tendenziell früher und sicherer erkannt wird als am rechten oder am linken Fahrbahnrand. In einer Kurvensituation mit einem fahrenden Zweirad hingegen haben alle Systeme schlechter abgeschnitten: Meist wurde das Zweirad vorerst noch erkannt, in der Kurve jedoch verloren, einige Systeme erkannten den Roller länger als das Velo. Bei allen Systemen musste der Lenker aktiv eingreifen. Am meisten Mühe bereitete den Systemen jedoch ein auf der Fahrbahn stehendes Zweirad: Ein solches wurde vom Audi und vom VW gar nicht erkannt, ein Aufprall konnte nur durch ein Ausweichmanöver vermieden werden. Der Mercedes-Benz hat lediglich ein mittig stehendes Zweirad erkannt, akustisch gewarnt und mit einer Vollbremsung reagiert - rechts oder links am Fahrbahnrand stehende Zweiräder führten jedoch zu keiner Reaktion. Laut Mercedes-Benz bewusst um Fehlbremssungen zu vermeiden und den Verkehr flüssig zu halten, wenn ausreichend Platz für ein Ausweichmanöver vorhanden ist. Der Mitsubishi erkannte nur das mittig platzierte Zweirad und reagierte mit einer akustischen und optischen Warnung. Eine Bremsung wurde aber nicht ausgelöst. Der Volvo erkannte das stehende Zweirad sowohl in der Mitte wie auch am Rand und warnte zwar optisch, leitete jedoch ebenfalls keine Bremsung ein.

Die Verantwortung liegt auch weiterhin zu 100% beim Lenker

Die Versuche zeigen klar die Systemgrenzen von radargestützten Fahrassistenzsystemen auf. Sie funktionieren zwar in vielen Standardsituationen perfekt, in abweichenden Konstellationen erfolgt hingegen keine Reaktion oder es wird lediglich eine unspezifische Warnung abgegeben. Diese muss der Lenker dann zuerst interpretieren und selber in ein Ausweich- oder Bremsmanöver umsetzen. Es besteht die Gefahr, dass ein Lenker aufgrund der zuverlässigen Reaktionen in Standardsituationen ein (zu) grosses Systemvertrauen entwickelt und in speziellen Fällen nicht schnell genug auf Warnsignale reagiert. Deshalb ist klar: Moderne Fahrassistenzsysteme erhöhen den Komfort, versorgen den Lenker mit zusätzlichen Informationen und können ihn aktiv unterstützen, aber sie haben nichts mit autonomem Fahren zu tun. Darauf weisen übrigens auch die Hersteller in den Bedienungsanleitungen hin. Die Verantwortung liegt weiterhin beim Lenker, seine Aufmerksamkeit bleibt konstant und uneingeschränkt gefordert.

Das in Zusammenarbeit mit der AGU (Arbeitsgruppe für Unfallmechanik) durchgeführte Projekt wurde auch vom FVS (Fonds für Verkehrssicherheit) unterstützt.

Kontakt:

David Venetz, Mediensprecher TCS, 058 827 34 03, david.venetz@tcs.ch

Die TCS-Bilder sind auf Flickr -

www.flickr.com/photos/touring_club/collections.

Die TCS-Videos sind auf Youtube - www.youtube.com/tcs.

www.presetcs.ch

Medieninhalte



TCS Test Weiterer Text über ots und www.presseportal.ch/de/nr/100000091 / Die Verwendung dieses Bildes ist für redaktionelle Zwecke honorarfrei. Veröffentlichung bitte unter Quellenangabe: "obs/Touring Club Schweiz/Suisse/Svizzero - TCS"

Diese Meldung kann unter <https://www.presseportal.ch/de/pm/100000091/100816488> abgerufen werden.