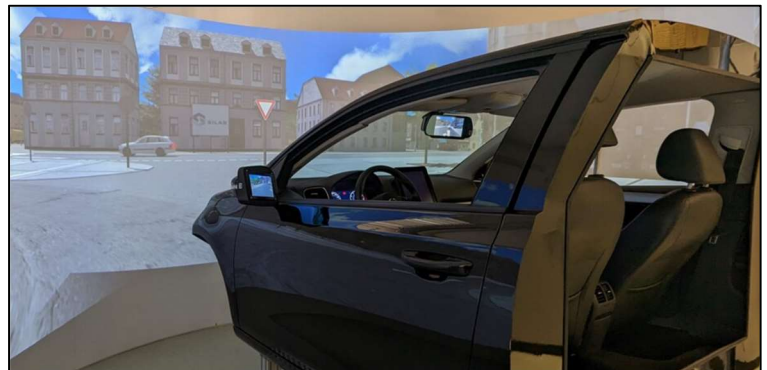


Bachelor-/Masterarbeit

Mensch-Maschine-Interaktion in der Teleoperation autonomer Fahrzeuge

Autonomes Fahren verspricht eine Revolution der Mobilität – doch eine vollständig fahrerlose Zukunft ist in vielen Situationen nicht die optimale Lösung. Deshalb setzen aktuelle Entwicklungen in Industrie, Forschung und Gesetzgebung auf **Teleoperation**: Ein entfernter Operator kann in kritischen Situationen eingreifen und so die Vorteile der Automatisierung mit menschlicher Expertise kombinieren. Diese Möglichkeit erlaubt es, die Vorteile der Automatisierung zu nutzen und trotzdem einen sicheren Verkehr zu gewährleisten. Dabei interessieren wir uns für das Interface Design im Hinblick auf Benutzerfreundlichkeit, die zur Entscheidungsfindung benötigten Informationen sowie die Evaluation unterschiedlicher Interaktionsmethoden. Außerdem fokussieren wir uns auf den Operator mit Fragen nach der psychischen Belastung, dem Situationsbewusstsein, Leistungsmaßen sowie kognitiven Voraussetzungen für effiziente und erfolgreiche Assistenz. Hier spielt die Benutzerfreundlichkeit eine zentrale Rolle, aber auch Fragen nach Anpassungsmöglichkeiten des Systems.

Wenn du dich für **UX/UI-Design, Informationsverarbeitung und Entscheidungsfindung, Mensch-Maschine-Interaktion oder smarte Mobilität** interessierst, kann diese Arbeit genau das Richtige für dich sein.



Aufgaben im Rahmen einer Abschlussarbeit:

- Thematische Einarbeitung und Literaturrecherche zu der gewählten Fragestellung
- Entwicklung einer Forschungsfrage und eines Versuchsplans
- Vorbereitung, Durchführung und Datenanalyse einer empirischen Studie
- Kritische Interpretation und wissenschaftliches Aufschreiben der Erkenntnisse

Hast Du Interesse an dieser Arbeit?

Dann melde dich bei mir:

Alexandra Nick

Tel: +49 721 608-44831

Alexandra.nick@kit.edu