

# TII 7P FL Spurwechselassistent

## Beitrag von „packi“ vom 8. Juli 2017 um 09:16

Hallo,  
der Spurwechselassistent wird ja erst ab einer gewissen Geschwindigkeit eingeschaltet.  
Kann der Spurwechselassistent so programmiert werden, das er auch im Stand, bei laufendem Motor, funktioniert?  
z.B. Radfahrer Erkennung beim abbiegen.  
Bereits jetzt danke für die Info  
Gruß packi

---

## Beitrag von „coala“ vom 8. Juli 2017 um 10:15

Servus,  
zum technischen Hintergrund: Das verbaute System erkennt zwar PKW und größer zuverlässig, in aller Regel auch noch Motorräder, ist jedoch nicht für Objekte mit dem geringen Radarquerschnitt eines Mofas oder Radfahrers ausgelegt. Das Unterfangen ist also nicht sinnvoll, da hierfür schlichtweg die notwendige Zuverlässigkeit fehlt. Auch seitliche Parksensoren wie bei Fahrzeugen mit Parkassistent würden hier nichts nützen; außer laufende Fehlalarme zu generieren. Bereits Grasbewuchs am Randstreifen, Bäume, die Pfosten von Verkehrsschildern und Ampeln usw. reichen dazu aus.

Zum anderen sprechen wir hier über ein System, das auf den reinen Fahrbetrieb ausgelegt ist und auch bestimmten Beschränkungen im Erfassungswinkel unterliegt. Auf Deutsch: Die Signalisierungsstrategie ist in etwa "Warnung, wenn Spurwechsel (nicht aber Abbiegen!) zu unzulässiger Annäherung führt". Hierfür werden rund zwei Sekunden "Distanz" (bei gleichbleibenden Geschwindigkeiten beider Fahrzeuge) zugrunde gelegt. Die prozentuale Dynamik und damit auch mangelnde Zuverlässigkeit der Prognose hierzu steigt aber zunehmend bei immer niedrigeren Geschwindigkeiten an und geht letztlich beim Stillstand sozusagen ins Unendliche.

Für das, was du dir wünschst, ist die verbaute Technik einfach nicht ausgelegt. Da hilft nur, in bewährter Art und Weise auch mal aus dem Fenster zu sehen und beim Abbiegen den Schulterblick nicht zu vergessen. Zeit hat man im Stillstand oder beim langsamen Rollen hierzu ja, im Gegensatz zu hohen Geschwindigkeiten.

Grüße  
Robert

---

### **Beitrag von „packi“ vom 8. Juli 2017 um 12:28**

Danke für die schnelle Antwort,  
wäre auch zu schön gewesen wenn das System Radfahrer oder Fußgänger erkannt hätte,  
könnte man das trotzdem programmieren das bis auch im Stand eventuell angezeigt wird ob da  
was kommt, auch wenn es öfter Fehlalarm gibt?

Gruß  
Packi

---

### **Beitrag von „coala“ vom 8. Juli 2017 um 13:33**

Servus,

einen "Fehlalarm" wirst du mit der vorliegenden Sensorik nicht bekommen, sondern leider das  
Gegenteil - einen nicht erfolgenden optischen Hinweis. Und das ist viel schlechter, wenn etwas  
nicht verlässlich und reproduzierbar arbeitet.

Ob man die Einschaltsschwelle in km/h variieren kann, das weiß ich nicht. Denkbar wäre das  
durchaus, aber ich habe da noch nicht so gestöbert mit VCDS in den Tiefen der  
Assistenzsysteme. Zumindest gibt es aber bei den Systemen, die mit der Frontkamera arbeiten,  
eine ziemlich große Anzahl an änderbaren Parametern. Beispielsweise für min./max.  
horizontalen Abstand der Rücklichter, die minimale und maximale Höhe und tausend andere  
Dinge auch, die zur Erkennung, Unterscheidung und Klassifizierung anderer Fahrzeuge dienen.  
Hier etwas zu verändern würde natürlich ausschließlich kontraproduktiv sein.

Läge bezüglich des Side Assist ein eindeutiger Wert im Klartext vor a la "Einschaltsschwelle Side  
Assist xxx km/h", dann könnte man das ja mal testen. Da müsstest du halt mal via VCDS  
suchen, ob das die aktuelle Labeldatei hergibt. Zu bedenken gebe ich allerdings, dass es  
grundsätzlich immer keine so gute Idee ist, etwas "verbessern" zu wollen, über deren  
technischen Aufbau, die Funktionsweise und die Zusammenhänge mit anderen Funktionen und  
weiteren, vernetzten Assistenten man nicht genauestens im Bilde ist. Die Praxiserprobungen  
von Assistenzsystemen sind in aller Regel enorm aufwändig und penibel, bevor so ein System  
für die Serie auf die Straße geht.

Beim Facelift beispielsweise sind noch ein paar Features am werkeln, welche weder in der BA noch im aktuellen SSP so beschrieben sind. In Richtung positiver Weiterentwicklung wohl gemerkt. Ich kann hier schlecht ins Detail gehen, aber - als lediglich ein vages Beispiel - werfe ich ein von hinten ankommendes Fahrzeug in den Topf, für welches berechnet wird, dass auch bei maximal angenommener Bremsverzögerung ein (Heck)Aufprall nicht mehr zu vermeiden ist. Das ist eine vernetzte Funktion, für welche der hintere Teil der Radarsensorik benutzt wird. Keine Ahnung was z.B. dann passiert, wenn man hier den Schwellwert des Side Assist auf "0" setzt, da die Reaktion beim Fahren und im Stand eine andere ist. Ich persönlich würde hier zumindest nicht "0" einsetzen, sondern bestenfalls 10 km/h, weil einfach nicht zu klären sein wird, wie sich das insgesamt auswirkt. Weiteres Beispiel solcher Sachen: Veränderst du beim TFL den Abdimmwert beim Blinken, so hat das 1:1 auch Auswirkung auf die Leuchtstärke des TFL in Verbindung mit dem Abblendlicht. Und es gibt noch zig andere Sachen, die verschachtelt zusammenhängen...

Ich glaube eher nicht, dass es etwas ausmacht, wenn du von 30 auf z.B. 10 km/h gehst. Aber glauben heißt bekanntlich nicht wissen 🙄 und das - falls überhaupt möglich/akzeptiert - auf "0" km/h zu setzen, das macht nach meinem Dafürhalten keinen Sinn, weil das keinen verwertbaren Sicherheitsgewinn bringen wird - im Gegenteil.

Grüße  
Robert