
PROGRAM

TRAFIKSÄKERHET OCH AUTOMATISERADE FORDONS RESULTATKONFERENS

09.30 Kaffe och registrering
Posterutställningen är öppen och bemannad från och med 09.30

10.00 Välkommen, programrådets ordförande Jan Olsson

10.10 Information och nyheter om FFI, programledare Ulrika Landelius

Spaning 1

Analys av trafiksäkerhetsindikatorer och dödsolyckor 2018. Rikard Fredriksson, Trafikverket.

10.20-10.40 *Högt utfall av omkomna och fortsatt negativ utveckling av indikatorer. Cyklister dominerar allt mer bland allvarligt skadade. Etappmålet för antalet omkomna 2020 kommer med största sannolikhet inte att uppnås, däremot finns fortfarande möjligheten att nå målet om antalet allvarligt skadade.*

Projektpresentationer från den strategiska cykelsatsningen

10.45-11.05 **Att dela olika världar. Katja Kircher, VTI.**

Även om cyklister och motoriserad trafik verkar dela samma trafikutrymme, så möts de ändå av väldigt olika krav. Resultat från ADVanCE och TRACE visar hur detta kan leda till problem och missförstånd. Data från TRACE visar också hur anpassat beteende kan öka tydligheten i kommunikationen i en otydlig infrastruktur.

11.10-11.30 **Cyclist Collision Avoidance Using Imagery Sensor. Tobias Aderum, Veoneer.**

Genom att klassificera både cykel+cyklist, tolka intention och prediktera dess rörelse kan aktiva säkerhetssystem förbättras för att reducera antalet cykelolyckor och antalet skador. Målet för projektet är att utveckla tillförlitliga och robusta algoritmer för ett fordonsintegrerat kamerasytem.

11.35-11.55 **V2Cyclist: Kan V2X bli en användbar teknik för cyklister? Johan Fagerlön, RISE.**

Kommunikation via Vehicle-to-everything (V2X) kan leda till ökad trafiksäkerhet i framtidens uppkopplade trafikmiljöer. I projektet V2Cyclist har prototyper för kommunikation mellan motorfordon och cyklister utvecklats, testats och demonstrerats. Resultatet visar att trådlös teknik såsom V2X kan utgöra ett värdefullt stöd för cyklister, samtidigt som det finns betydande utmaningar inför implementation av väl fungerande system.

11.55-12.00 **Presentation av posterutställningen**

12.00-12.30 **Lunch – ”röda laget”**

Posterutställning – ”vita laget”

Vita laget besöker posterutställningen där representanter för projekten finns tillgängliga för frågor och diskussion. Ta tillfället i akt att knyta nya kontakter och diskutera nya idéer och projektförslag.

12.30-13.00 **Lunch – ”vita laget”**

Posterutställning – ”röda laget”

Röda laget besöker posterutställningen där representanter för projekten finns tillgängliga för frågor och diskussion. Ta tillfället i akt att knyta nya kontakter och diskutera nya idéer och projektförslag.

Projektpresentationer

- 13.00-13.25** **Humanmodellering: var är vi och vart är vi på väg? Bengt Pipkorn, Autoliv.**
Humanmodellen SAFER THUMS kan idag prediktera risken för en människa att få 2 eller fler revbensfrakturer för olika åldrar. För att möjliggöra utveckling av skyddssystem för alla åkande i bil i alla olyckor utvecklas metoder för att skapa humanmodeller för olika storlekar av åkande. I framtiden när bilarna blir autonoma och de åkande kan välja olika sittställningar kommer det att krävas nya skyddsprinciper och metoder för att prediktera risken att skadas.
- 13.30-13.50** **ARCHER - Arkitektur och säkerhet för autonoma tunga fordon. Johan Svahn, Scania.**
För att hantera den enorma komplexiteten med autonoma tunga fordon behövs nya metoder och principer för arkitektur och säkerhetsanalys som skiljer sig från de traditionella. Inte minst genom det fundamentala faktumet med frånvaron av förarens kompetens och möjlighet att hantera fel som uppkommer. ARCHER:s syfte var att utforska problemställningarna kring utveckling av automatiserade tunga fordon och börja komma med svar på hur säkerhet säkerställs, bl.a. genom arkitektur.

Spaning 2

Safe Connected Automated Driving – med ett svenskt EU-perspektiv mot Horizon Europe! Mats Rosenquist, AB Volvo.

- 13.55-14.15** *Det pågår sedan flera år systematiskt arbete med att ta fram färdplaner för Europa. Dessa färdplaner är viktiga som inspel för att identifiera områden för framtida Europeiska initiativ och projekt inom nästa ramprogram Horizon Europe (2021 – 2027). Denna spaning kommer att ge en översikt av de senaste färdplanerna ([ERTRAC](#), [STRIA](#), [ARCADE](#)) och ge ett perspektiv kring hur FFI-programmet kan bidra.*

- 14.15-14.45** **Kaffe och mingel**

Spaning 3

Hur säkrar vi att under färd lämna tillbaka kontrollen till föraren från ett automatiserat fordon? Trent Victor, Volvo Cars.

- 14.45-15.05** *Inom fordonsautomation är en central säkerhetsfråga hur man säkert lämnar tillbaka kontrollen från ett automatiserat fordon till föraren under färd. Förarens tillstånd och förmåga ska matcha vad automatiseringen förväntar av föraren. Presentationen har syftet att åskådliggöra och diskutera de potentiella säkerhetsproblemen, förslag på lösningar, och behovet av forskning.*

Projektpresentation

- 15.10-15.30** **Robust visual localization for self-driving vehicles in every season – the COPPLAR way. Lars Hammarstrand, Chalmers.**
One of the core problems that self-driving vehicles need to solve is to localize itself on the road and in the road network. This is essential in order to be able to interpret the traffic scene, plan a safe and comfortable path, and being able to navigate to the final destination. The key challenges here is to be able to perform the localization with sufficient accuracy, in all weather and in every season, and year in and year out. In this talk, we will look at some of the results from the COPPLAR project.
- 15.30-15.50** **Dagens spanare sammanfattar dagen med en diskussion och frågestund, ledd av dagens moderator Anna Wrige Berling.**
- Tack för idag!**