



#### Veranstalter

Braunschweigische Wissenschaftliche Gesellschaft Fallersleber-Tor-Wall 16 38100 Braunschweig

**2**+49 (0) 531 144 66

www.bwg-nds.de

■ www.tu-braunschweig.de

#### Kontakt

Karen Lehmann Technische Universität Braunschweig Präsidialbüro

**2** +49 (0) 531/391-10011

 ${\ oxed{\boxtimes}\ }$  karen.lehmann@tu-braunschweig.de

Die Präsidentin der Technischen Universität Braunschweig

und

der Präsident der Braunschweigischen Wissenschaftlichen Gesellschaft

laden ein zu einem Vortrag von

# Prof. Dr.-Ing. Ina Schaefer

Leiterin des Instituts für Informationssicherheit und Verlässlichkeit (KASTEL), KIT – Karlsruher Institut für Technologie

über

Sind wir bald da? Warum die schöne neue Welt der Robotaxis weiter weg ist als gedacht ...

am Donnerstag, 3. April 2025, um 17:30 Uhr

in die Aula der TU Braunschweig im Haus der Wissenschaft, Pockelsstraße 11, 38106 Braunschweig

# **Programm**

# Sind wir bald da? Warum die schöne neue Welt der Robotaxis weiter weg ist als gedacht ...

## Begrüßung

Prof. Dr. Angela Ittel

Präsidentin der Technischen Universität Braunschweig

Prof. Dr. Reinhold Haux Präsident der Braunschweigischen Wissenschaftlichen

Gesellschaft (BWG)

#### Musikalischer Beitrag

Francis Poulenc (1899-1963)

Sonate für Flöte und Klavier: Allegro malinconico Ulrike Hecker (Flöte) und Claus-Eduard Hecker (Klavier)

#### Vorstellung Prof. Dr.- Ing. Ina Schaefer

Prof. Dr.-Ing. Thomas Vietor

Leiter des Instituts für Konstruktionstechnik der Technischen Universität Braunschweig.

Niedersächsisches Forschungszentrum Fahrzeugtechnik (NFF)

#### **Vortrag**

#### Prof. Dr.-Ing. Ina Schaefer

Leiterin des Instituts für Informationssicherheit und Verlässlichkeit (KASTEL), Test, Validierung und Analyse (TVA), KIT – Karlsruher Institut für Technologie

Sind wir bald da? Warum die schöne neue Welt der Robotaxis weiter weg ist als gedacht ...

#### Diskussion

## Musikalischer Beitrag

Francis Poulenc

Sonate für Flöte und Klavier: Cantilena - Presto giocoso Ulrike Hecker und Claus-Eduard Hecker

#### **Schlusswort**

em. Prof. Dr. Brigitte Jockusch BWG und TU Braunschweig, BRICS Autonome Fahrzeuge, wie Robotaxis, versprechen verbesserte Mobilitätsangebote und mehr Verkehrssicherheit bei gleichzeitig höherer Nachhaltigkeit. Dennoch gibt es immer noch große Hindernisse für die Einführung autonomer Mobilität in der Breite. Dies ist neben rechtlichen Aspekten die Absicherung dieser Systeme. Der SOTIF-Standard (ISO 21449) etabliert das szenariobasierte Testen zur Absicherung automatisierter Fahrfunktionen. Er lässt iedoch offen, in welchen Szenarien autonome Fahrzeuge getestet werden müssen, um sie auf die Straße zu lassen. In diesem Vortrag diskutiere ich die Herausforderungen für die Einführung von autonomen Fahrzeugen und stelle ein Konzept zur Generierung von Testszenarien vor, welches die Anforderungen des SOTIF-Standards entspricht und somit die Einführung von autonomen Fahrfunktionen voranbringen wird.



Ina Schaefer ist Professorin für Software Engineering am Karlsruher Institut für Technologie (KIT). Von 2012 bis 2022 war sie Professorin für Softwaretechnik und Fahrzeuginformatik an

der Technischen Universität Braunschweig. Ihre Forschungsschwerpunkte sind Correctness-by-Construction Engineering, die Qualitätssicherung variantenreicher Softwaresysteme, insbesondere im Automobilbereich, sowie Quantum Software Engineering. Ina Schaefer war von 2022 bis 2025 Co-Vorsitzende der Expertenkommission "Transformation der Automobilindustrie" beim Bundesministerium für Wirtschaft und Klimaschutz (BMWK) sowie Leiterin des Mobilitätslabors des KASTEL Security Research Labs am KIT.