



JONAS FIRL

Probabilistic Maneuver Recognition in Traffic Scenarios

Jonas Firl

Probabilistic Maneuver Recognition in Traffic Scenarios

**Schriftenreihe
Institut für Mess- und Regelungstechnik,
Karlsruher Institut für Technologie (KIT)**

Band 031

Eine Übersicht aller bisher in dieser Schriftenreihe erschienenen Bände finden Sie am Ende des Buchs.

Probabilistic Maneuver Recognition in Traffic Scenarios

by
Jonas Firl



Dissertation, Karlsruher Institut für Technologie (KIT)
Fakultät für Maschinenbau, 2014
Tag der mündlichen Prüfung: 7. August 2014

Impressum



Karlsruher Institut für Technologie (KIT)
KIT Scientific Publishing
Straße am Forum 2
D-76131 Karlsruhe

KIT Scientific Publishing is a registered trademark of Karlsruhe Institute of Technology. Reprint using the book cover is not allowed.

www.ksp.kit.edu



This document – excluding the cover – is licensed under the Creative Commons Attribution-Share Alike 3.0 DE License (CC BY-SA 3.0 DE): <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/de/>



The cover page is licensed under the Creative Commons Attribution-No Derivatives 3.0 DE License (CC BY-ND 3.0 DE): <http://creativecommons.org/licenses/by-nd/3.0/de/>

Print on Demand 2014

ISSN 1613-4214
ISBN 978-3-7315-0287-6
DOI: 10.5445/KSP/1000043680

Probabilistic Maneuver Recognition in Traffic Scenarios

Zur Erlangung des akademischen Grades
Doktor der Ingenieurwissenschaften

der Fakultät für Maschinenbau
Karlsruher Institut für Technologie (KIT)

genehmigte

Dissertation

von

DIPL.-MATH. TECHN. JONAS FIRL

Tag der mündlichen Prüfung: 07. Aug 2014
Hauptreferent: Prof. Dr.-Ing. C. Stiller
Korreferent: Prof. Dr. M. Geimer

