



(10) **DE 10 2011 084 878 A1** 2013.04.25

(12) **Offenlegungsschrift**

(21) Aktenzeichen: **10 2011 084 878.9**  
(22) Anmeldetag: **20.10.2011**  
(43) Offenlegungstag: **25.04.2013**

(51) Int Cl.: **G08G 1/01 (2011.01)**  
**G08G 1/0965 (2011.01)**  
**G01C 21/26 (2011.01)**

(71) Anmelder:  
**Continental Teves AG & Co. OHG, 60488,  
Frankfurt, DE**

(72) Erfinder:  
**Stählin, Ulrich, 65760, Eschborn, DE**

(56) Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht  
gezogene Druckschriften:

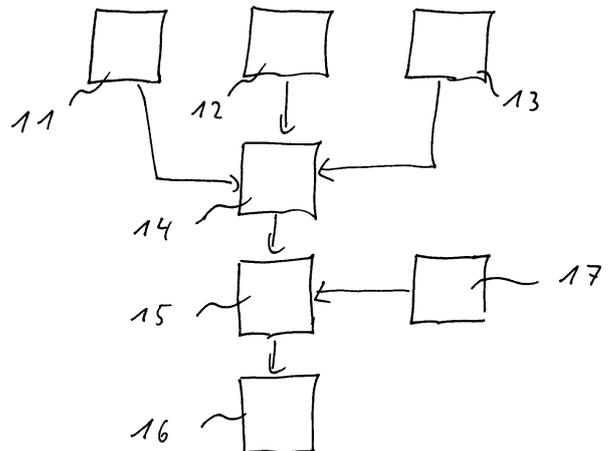
<b>DE</b>	<b>602 00 674</b>	<b>T2</b>
<b>US</b>	<b>7 088 237</b>	<b>B2</b>
<b>US</b>	<b>7 570 960</b>	<b>B2</b>
<b>US</b>	<b>2007 / 0 264 968</b>	<b>A1</b>
<b>US</b>	<b>2009 / 0 326 791</b>	<b>A1</b>
<b>US</b>	<b>2010 / 0 077 484</b>	<b>A1</b>
<b>US</b>	<b>2011 / 0 084 803</b>	<b>A1</b>

Rechercheantrag gemäß § 43 Abs. 1 Satz 1 PatG ist gestellt.

**Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen**

(54) Bezeichnung: **Verfahren und Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen**

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen, bei welchem die Positionsinformation eine Position eines Fahrzeugs bezeichnet. Die Positionsinformation wird dabei mittels eines einem globalen Navigationssatellitensystem zugeordneten Positionsbestimmungsmoduls (22) mit einer unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe bestimmt. Das Verfahren zeichnet sich dadurch aus, dass die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit einer beabsichtigten Versendeunschärfe beaufschlagt werden und mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation versendet werden. Der Wert der Versendeunschärfe ist dabei größer als der Wert der Bestimmungsunschärfe. Außerdem ist der Wert der Versendeunschärfe nach Maßgabe mindestens eines Fahrerassistenzsystems (25, 251, 252, 253, 254) bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe oder darunter reduzierbar ist.



## Beschreibung

**[0001]** Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen gemäß Oberbegriff von Anspruch 1 und eine Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen gemäß Oberbegriff von Anspruch 11.

**[0002]** Die zunehmend schnell voranschreitende Entwicklung im Bereich unterschiedlicher Fahrzeug-zu-X-Kommunikationssysteme und -Technologien bietet eine immer größere Zahl neuer Möglichkeiten, um Risiken und Gefährdungssituationen im Straßenverkehr zu verringern oder sogar vollständig zu vermeiden. Damit einhergehend ist jedoch auch eine Gefährdung der Privatsphäre der Verkehrsteilnehmer verbunden, da jedes Fahrzeug kontinuierlich Daten über seine aktuelle Position, Geschwindigkeit und Fahrtrichtung versendet. Dies ermöglicht die missbräuchliche Verwendung der gesendeten Daten zum Überwachen und Beobachten der zurückgelegten Wegstrecken einzelner Verkehrsteilnehmer. Es besteht daher eine Diskrepanz zwischen den Datenschutzbedürfnissen der Verkehrsteilnehmer und den Informationsbedürfnissen von Fahrzeugsicherheitssystemen, die zur Ausführung ihrer Sicherheitsfunktionen auf möglichst viele und exakte Daten von Umgebungsfahrzeugen angewiesen sind.

**[0003]** In diesem Zusammenhang offenbart beispielsweise die WO 2009/074656 A1 eine Steuereinrichtung für ein Fahrerassistenzsystem eines Fahrzeugs, welches eine Kommunikationseinrichtung zur Bereitstellung einer Fahrzeug-zu-Fahrzeug-Kommunikation mit benachbarten Fahrzeugen aufweist. Die Kommunikationseinrichtung umfasst ihrerseits eine Steuereinheit zur Berechnung eines einzuhaltenden Abstands zu einem vorausfahrenden Fahrzeug, einer einzuhaltenden Geschwindigkeit und einer auszuführenden Beschleunigung auf Basis der über die Fahrzeug-zu-Fahrzeug-Kommunikation empfangenen Daten. Die der Berechnung zugrunde gelegten Daten sind dabei die mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation empfangenen Angaben über Position und Geschwindigkeit des vorausfahrenden Fahrzeugs.

**[0004]** In der DE 10 2008 037 883 A1 wird ein Verkehrsleitsystem beschrieben, welches eine Ampelanlage und ein Sicherheitssystem für ein Fahrzeug umfasst, wobei das Sicherheitssystem und die Ampelanlage untereinander drahtlos kommunizieren können. Ein sich der Ampelanlage näherndes Fahrzeug sendet seine Position und ggf. weitere Umfelddaten an die Ampelanlage, welche die empfangenen Informationen analysiert und an alle Umgebungsfahrzeuge weiterversendet. Da auch eine Informationsvernetzung mehrerer Ampelanlagen untereinander vorgesehen ist, kann ein Fahrzeug anhand seiner kontinu-

ierlich gesendeten Positionsinformationen von Ampel zu Ampel verfolgt werden. Somit kann beispielsweise dafür gesorgt werden, dass für ein Einsatzfahrzeug, wie ein Feuerwehrfahrzeug oder einen Krankentransport, die Ampelanlage stets rechtzeitig auf Grün geschaltet wird, um das Einsatzfahrzeug nicht aufzuhalten und ein möglichst schnelles Eintreffen am Zielort zu gewährleisten. Um die Gefahr eines Datenmissbrauchs der von den Sicherheitssystemen der Fahrzeuge gesendeten Daten zu verringern, können diese mittels einer Verschlüsselungseinrichtung vom Sender verschlüsselt und vom Empfänger entschlüsselt werden.

**[0005]** Aus der DE 197 13 449 C2 ist eine Korrekturvorrichtung zur Korrektur einer von einer Positionsbestimmungseinheit bestimmten Position eines Fahrzeugs bekannt. Die Positionsbestimmungseinheit ist dabei z.B. ein GPS-Empfänger. In der Korrekturvorrichtung sind auf einer elektronischen Speicherinheit markante Wegpunkte entlang einer geplanten Fahrzeugroute hinterlegt. Beim Passieren dieser markanten Wegpunkte werden diese mittels einer Kamera oder ESP-Sensorik erkannt und die bekannte, exakte Position dieser Wegpunkte wird zur Korrektur bzw. Verbesserung der mittels des GPS-Empfängers bestimmten Position genutzt. Weiterhin wird die Möglichkeit der Koppelnavigation, also der Kopplung der Positionsdaten des GPS-Empfängers mit Fahrdynamikdaten der ESP-Sensorik oder eines Lenkradwinkelsensors beschrieben. Dadurch wird eine gegenüber einer ausschließlichen Positionsbestimmung mittels des GPS-Empfängers verbesserte Positionsgenauigkeit erreicht.

**[0006]** Die im Stand der Technik bekannten Fahrerassistenzsysteme, welche auf dem Informationsaustausch mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation basieren, sind jedoch insofern nachteilbehaftet, als dass diese über die gesendete, aktuelle Fahrzeugposition, Fahrzeuggeschwindigkeit und Fahrtrichtung ein Identifizieren und Verfolgen des Senders ohne dessen Wissen erlauben. Insbesondere sehr exakte Positionsangaben, wie sie mit der aus der DE 197 13 449 C2 bekannten Korrekturvorrichtung erreicht werden, vereinfachen eine missbräuchliche Verwendung dieser Daten weiter, da die Positionsgenauigkeit ausreichend hoch ist, um sogar Fahrzeuge auf benachbarten Fahrstreifen in Stadtgebieten unterscheiden zu können. Andererseits sind derartig genaue Positionsdaten jedoch von großem Vorteil für viele Fahrerassistenzsysteme, wie z.B. in der WO 2009/074656 A1 beschrieben. Zwar ist aus dem Stand der Technik eine verschlüsselte Übertragung von gesendeten Informationen bekannt, dies entspricht jedoch nicht dem zukünftig zur Übertragung von Fahrzeug-zu-X-Botschaften aller Voraussicht nach verwendeten Standard ITS-G5. Gemäß dem ITS-G5-Standard enthält jede Fahrzeug-zu-X-Botschaft einen Netzwerkheader. Dieser beinhaltet

schon in seiner Kurzform die Position, die Geschwindigkeit und die Fahrtrichtung des Senders, die jeweiligen Genauigkeiten dieser Informationen sowie einen Zeitstempel in unverschlüsselter Datenform. Es besteht daher Bedarf an einer situationsgerechten Genauigkeitsanpassung bei der Übertragung derjenigen Daten, die zum Eindringen in die Privatsphäre eines Verkehrsteilnehmers genutzt werden können.

**[0007]** Daher ist es die Aufgabe der Erfindung, ein Verfahren und eine Vorrichtung vorzuschlagen, welche eine Verbesserung des Schutzes der Privatsphäre eines Verkehrsteilnehmers bieten ohne dabei die Zuverlässigkeit von Fahrerassistenzsystemen wegen eines Mangels an benötigten Daten oder einer Ungenauigkeit von benötigten Daten einzuschränken.

**[0008]** Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch das Verfahren zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen gemäß Anspruch 1 und die Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen gemäß Anspruch 11 gelöst.

**[0009]** Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen, bei welchem die Positionsinformation eine Position eines Fahrzeugs bezeichnet. Die Positionsinformation wird dabei mittels eines einem globalen Navigationssatellitensystem zugeordneten Positionsbestimmungsmoduls mit einer unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe bestimmt. Das Verfahren zeichnet sich dadurch aus, dass die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit einer beabsichtigten Versendeunschärfe beaufschlagt werden und mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation versendet werden. Der Wert der Versendeunschärfe ist dabei größer als der Wert der Bestimmungsunschärfe. Außerdem ist der Wert der Versendeunschärfe nach Maßgabe mindestens eines Fahrerassistenzsystems bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe oder darunter reduzierbar. Daraus ergibt sich der Vorteil, dass aufgrund der Beaufschlagung mit der Versendeunschärfe die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteter Informationen zu ungenau sind, um einen Sender anhand dieser Informationen gezielt zu verfolgen. Die Versendeunschärfe kann dabei z.B. derart eingestellt sein, dass bei einer Autobahnfahrt die Positionsinformation nicht exakt einer einzelnen Fahrspur zugeordnet werden kann. Somit kann die Positionsinformation mehrere unterschiedliche Fahrzeuge bezeichnen, die auf verschiedenen Fahrspuren oder mit einem bestimmten Abstand auf derselben Fahrspur fahren. Ebenso ist ein gezieltes Verfolgen eines Fahrzeugs im Stadtverkehr nicht möglich, da der Wert der Unschärfe der Positionsinformation auch hier so eingestellt werden kann, dass Fahrzeuge, die dicht hintereinander fahren oder sich auf be-

nachbarten Spuren befinden, nicht voneinander unterscheidbar sind. Trotzdem ist es auf Basis dieser beabsichtigten Unschärfestellung möglich, das Auftreten oder Herannahen eines Gefährdungspotentials sicher beurteilen zu können. Sobald ein derartiges Gefährdungspotential auftritt oder herannaht, kann nach Maßgabe eines entsprechenden Fahrerassistenzsystems der Wert der Versendeunschärfe bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe reduziert werden. Im Gefahrenfall stehen somit diejenigen Informationen zur Verfügung, die die höchstmögliche Genauigkeit bzw. Schärfe aufweisen. Zwar wird damit für die Dauer des Versendens der ausschließlich mit der Bestimmungsunschärfe behafteten Positionsinformation bzw. davon abgeleiteter Informationen eine Identifizierung des Fahrzeugs möglich. Sobald das Gefährdungspotential jedoch nicht mehr vorliegt, werden die versendeten Positionsinformationen bzw. die davon abgeleiteten Informationen wieder mit der Versendeunschärfe beaufschlagt, so dass eine Identifizierung und Verfolgung eines einzelnen Fahrzeugs länger als über die Dauer des Vorliegens des Gefährdungspotentials nicht möglich ist. Somit ist es effektiv nicht möglich, ein Fahrzeug über eine zur Verletzung der Privatsphäre geeignet lange Strecke aufgrund der von ihm gesendeten Informationen zu verfolgen.

**[0010]** Der Wert der Bestimmungsunschärfe hängt in erster Linie von der Anzahl der Signalverbindungen des Positionsbestimmungsmoduls zu unterschiedlichen Navigationssatelliten sowie der empfangenen Signalqualität der von den Navigationssatelliten gesendeten Informationssignale ab. Beispielsweise ist der Wert der Bestimmungsunschärfe in einer Häuserschlucht einer dicht bebauten Stadt in der Regel höher als auf einer Landstraße, da auf einer Landstraße in der Regel Signalverbindungen zu einer vergleichsweise größeren Anzahl von Navigationssatelliten bestehen und die Informationssignale in höherer Signalqualität empfangen werden. Die Bestimmungsunschärfe fließt in die Bestimmung jeder Positionsinformation unbeabsichtigt mit ein und ist damit unvermeidbar. Folglich sind auch alle von der Positionsinformation abgeleiteten Informationen unvermeidbar mit der Bestimmungsunschärfe beaufschlagt.

**[0011]** Die Beaufschlagung mit der Versendeunschärfe findet dabei in Form einer Überlagerung statt, so dass die eingestellte Unschärfe dem größeren der beiden Werte von Versendeunschärfe und Bestimmungsunschärfe entspricht. Denkbar ist aber auch ein additives Verhalten von Versendeunschärfe und Bestimmungsunschärfe, so dass die eingestellte Unschärfe der Summe aus Versendeunschärfe und Bestimmungsunschärfe entspricht.

**[0012]** Die Unschärfestellung wird erfindungsgemäß nach Maßgabe mindestens eines Fahrerassistenzsystems aus dem eigenen Fahrzeug vorgenommen,

wobei die versendeten Informationen von Fahrerassistenzsystemen eines oder mehrerer Empfängerfahrzeuge verarbeitet werden. Indem die Unschärfeinstellung somit unabhängig ist von evtl. Anfragen fahrzeugexterner Fahrerassistenzsysteme, wird außerdem ein unbefugtes Abfragen von möglichst genauen Positionsinformationen bzw. davon abgeleiteten Informationen durch einen böswilligen Sender vermieden.

**[0013]** Bevorzugt ist es vorgesehen, dass die Versendeunschärfe in Abhängigkeit einer Höhe eines von dem mindestens einen Fahrerassistenzsystem erkannten Gefährdungspotentials reduziert wird. Je nachdem, wie hoch das erkannte Gefährdungspotential ist, kann eine schrittweise Reduzierung des Werts der Versendeunschärfe bis hin zum Erreichen des Werts der Bestimmungsunschärfe vorgenommen werden. Somit wird jederzeit ein größtmöglicher Schutz der Privatsphäre gewährleistet, da die versendete Positionsinformation bzw. die daraus abgeleiteten Informationen den Sender nicht genauer beschreiben, als unbedingt notwendig. Gleichzeitig ist aber auch jederzeit die zuverlässige Funktion der entsprechenden Fahrerassistenzsysteme im Empfängerfahrzeug, z.B. zur Unfallvermeidung, gewährleistet, da diese stets eine den jeweiligen Gegebenheiten Rechnung tragende, so genau wie jeweils notwendige Positionsinformation bzw. daraus abgeleitete Informationen erhalten.

**[0014]** Zweckmäßigerweise ist es vorgesehen, dass die von der Positionsinformation abgeleiteten Informationen eine Geschwindigkeitsinformation und/oder eine Bewegungsrichtungsinformation sind, wobei die von der Positionsinformation abgeleiteten Informationen insbesondere mit derselben Versendeunschärfe beaufschlagt sind wie die Positionsinformation. Daraus ergibt sich der Vorteil, dass einem Fahrerassistenzsystem neben der Position eines Fahrzeugs auch dessen Geschwindigkeit und Bewegungsrichtung bekannt sind. Beide Informationen können dazu beitragen, ein Gefährdungspotential sicherer als alleine über die Positionsinformation zu erkennen und zu bewerten sowie ggf. effektivere Gegenmaßnahmen, wie z.B. ein besser angepasstes autonomes Ausweichmanöver, einzuleiten. Indem die Geschwindigkeitsinformation und die Bewegungsrichtungsinformation mit derselben Versendeunschärfe wie die Positionsinformation beaufschlagt sind, können auch diese Informationen nur vergleichsweise schwer zum Verletzen der Privatsphäre eines Verkehrsteilnehmers genutzt werden. Trotzdem stehen bei Erkennen eines Gefährdungspotentials die Geschwindigkeitsinformation und die Bewegungsrichtungsinformation mit demselben, gegenüber dem Wert der Versendeunschärfe reduzierten Unschärfewert zur Verfügung wie die Positionsinformation. Alternativ ist es jedoch auch möglich, den Wert der Unschärfe der Geschwindigkeitsinfor-

mation und der Bewegungsrichtungsinformation unabhängig vom Wert der Unschärfe der Positionsinformation einzustellen. Ebenso kann auch der Wert der Unschärfe der Geschwindigkeitsinformation ein anderer als der Wert der Unschärfe der Bewegungsrichtungsinformation sein. In diesem Fall können die jeweiligen Unschärfen unabhängig voneinander nach Maßgabe eines oder mehrerer Fahrerassistenzsystem eingestellt werden.

**[0015]** Außerdem ist es vorteilhaft, dass die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen nicht verschlüsselt versendet werden. Somit stehen die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen ohne aufwändigen und rechenintensiven Entschlüsselungsprozess sofort zur Verfügung. Dies ist besonders im Hinblick darauf von Vorteil, dass diesen Informationen sicherheitskritische Bedeutung zukommt und sie daher jederzeit und von jedem Empfänger sofort verarbeitbar sein müssen.

**[0016]** Bevorzugt ist es vorgesehen, dass die Versendeunschärfe im Wesentlichen kontinuierlich reduzierbar ist. Dies ermöglicht eine weitestgehend optimal angepasste Unschärfe der versendeten Positionsinformation und/oder der daraus abgeleiteten Informationen an die jeweiligen Gegebenheiten bzw. an die Höhe eines von einem Fahrerassistenzsystem erkannten Gefährdungspotentials.

**[0017]** Weiterhin ist es bevorzugt, dass in Abhängigkeit der Höhe des erkannten Gefährdungspotentials zusätzlich oder alternativ zur Positionsinformation vom Positionsbestimmungsmodul zur Positionsbestimmung genutzte, unausgewertete Informationssignale des globalen Navigationssatellitensystems mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation weiterversendet werden. Aus diesen unausgewerteten Informationssignalen des globalen Navigationssatellitensystems kann vom jeweiligen Empfänger mit weitgehend größtmöglicher Genauigkeit und Schärfe die Position des Senders bestimmt werden, der die unausgewerteten Informationssignale weitersendet. Speziell beim Vorliegen eines vergleichsweise hohen Gefährdungspotentials, dessen Abwendung eine größtmögliche Informationsschärfe notwendig macht, ist dies von Vorteil.

**[0018]** In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform des Verfahrens ist es vorgesehen, dass die Positionsinformation vom Positionsbestimmungsmodul zusätzlich aus Informationen von Fahrdynamiksensoren und/oder Umfeldsensoren bestimmt wird. Dies kann z.B. mittels Abgleichs der von den Umfeldsensoren erkannten Umfeldgegebenheiten mit digitalem Kartenmaterial erfolgen. Im digitalen Kartenmaterial sind dabei Positionsinformationen der erkannten Umfeldgegebenheiten verzeichnet. Die Fahrdynamiksensoren erlauben zusätzlich eine Koppeln-

vigation oder das Erkennen von markanten Straßenzuständen. Daraus ergibt sich der Vorteil, dass die Positionsinformation – und damit auch die aus der Positionsinformation abgeleiteten Informationen – mit einem in der Summe geringeren Wert der Bestimmungsunschärfe bestimmt werden können. Somit stehen vergleichsweise schärfere Informationen zur Verfügung als bei einer alleinigen Positionsbestimmung über das globale Navigationssatellitensystem. Zudem ist somit auch in denjenigen Fällen eine Bestimmung der Positionsinformation möglich, in denen keine Informationssignale des globalen Navigationssatellitensystems empfangen werden können, wie z.B. bei der Fahrt durch einen Tunnel.

**[0019]** Weiterhin ist es vorteilhaft, dass die mittels der Umfeldsensoren und Fahrdynamikensensoren bestimmten Positionsinformationen mit einem gegenüber dem Wert der Bestimmungsunschärfe erhöhten Wert der Versendeunschärfe versendet werden, wenn nicht zumindest von mindestens einem Fahrerassistenzsystem ein geringerer Wert der Versendeunschärfe gefordert wird. Sofern die Umfeldsensoren und Fahrdynamikensensoren zu einem vergleichsweise geringeren Wert der Bestimmungsunschärfe beitragen, kann in diesem Fall beispielsweise der Wert der Bestimmungsunschärfe der mittels des globalen Navigationssatellitensystems bestimmten Positionsinformation als Versendeunschärfe verwendet werden. Auch eine weitere Erhöhung des Werts der Versendeunschärfe über den Wert der Bestimmungsunschärfe der mittels des globalen Navigationssatellitensystems bestimmten Positionsinformation hinaus ist in diesem Fall möglich.

**[0020]** Zweckmäßigerweise ist es vorgesehen, dass der Wert der Versendeunschärfe mittels Überlagerung der Positionsinformation und/oder der davon abgeleiteten Informationen mit weißem Rauschen, insbesondere mit additivem weißem gaußschen Rauschen, eingestellt wird. Dies stellt eine ebenso einfache wie effiziente Möglichkeit dar, den Wert der Unschärfe einer Information zu vergrößern. Die Unschärfe kann somit gezielt eingestellt werden. Durch die Überlagerung mit additivem weißem gaußschen Rauschen ergibt sich der weitere Vorteil, dass eine individuelle Überlagerung der Positionsinformation und/oder jeder davon abgeleiteten Information bedarfsgemäß eingestellt werden kann. Anstelle von weißem Rauschen kann der Positionsinformation auch farbiges Rauschen, gleichverteiltes Rauschen, Rauschen aus einer Temperaturquelle (z.B. aufgenommen mittels eines Temperaturfühlers), Pseudozufallszahlen, oder ähnliches überlagert werden.

**[0021]** Weiterhin ist es vorteilhaft, dass gemeinsam mit der Positionsinformation und/oder den daraus abgeleiteten Informationen eine Information über den Wert der Unschärfe versendet wird, wobei die Information über den Wert der Unschärfe unverschlüs-

selt versendet wird. Damit besitzt ein Empfänger die Möglichkeit, die Genauigkeit und Schärfe der empfangenen Positionsinformation und/oder der daraus abgeleiteten Informationen sofort zu erkennen. Die Kenntnis der Unschärfe einer Information ist insofern von Bedeutung, als dass diese in großem Umfang in die Bewertung einer Gefahrensituation einfließen kann. Z.B. kann die durch eine Unschärfe der Positionsinformation verursachte Unkenntnis, auf welcher Fahrspur sich ein Fahrzeug genau befindet, zu einer Einstufung einer Verkehrssituation als mit moderatem Gefährdungspotential behaftet führen. Sobald eine schärfere Positionsinformation vorliegt, welche eine exakte Zuordnung des Senders zu einer Fahrspur ermöglicht, kann die erkannte Höhe des Gefährdungspotentials abhängig von der tatsächlich belegten Fahrspur reduziert oder erhöht werden.

**[0022]** Zweckmäßigerweise ist es außerdem vorgesehen, dass ein Wert der Versendeunschärfe auf 5 m, insbesondere auf 10 m, eingestellt wird oder dem Wert der Bestimmungsunschärfe entspricht, falls dieser größer als 10 m ist. Diese Werte eignen sich vergleichsweise gut zum Schützen der Privatsphäre, ohne dabei einen unnötig hohen Wert der Versendeunschärfe darzustellen und somit die Beurteilung von vorliegenden Verkehrssituationen durch ein oder mehrere Fahrerassistenzsysteme unnötig zu erschweren. Sofern die Bestimmungsunschärfe ohnehin größer als 10 m ist, kann auf eine zusätzliche Beaufschlagung mit der Versendeunschärfe verzichtet werden.

**[0023]** Die Erfindung betrifft weiterhin eine Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen, welche ein Positionsbestimmungsmodul, Fahrzeugzu-X-Kommunikationsmittel, Unschärfestellmittel und mindestens ein Fahrerassistenzsystem in einem Fahrzeug umfasst. Das Positionsbestimmungsmodul ist einem globalen Navigationssatellitensystem zugeordnet und bestimmt die Positionsinformation mit einer unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe. Die Vorrichtung zeichnet sich dadurch aus, dass die Unschärfestellmittel die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit einer beabsichtigten Versendeunschärfe beaufschlagen und die Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit der beabsichtigten Versendeunschärfe versenden. Der Wert der Versendeunschärfe ist dabei größer als der Wert der Bestimmungsunschärfe und die Unschärfestellmittel reduzieren den Wert der Versendeunschärfe nach Maßgabe des mindestens einen Fahrerassistenzsystems bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe oder darunter. Die erfindungsgemäße Vorrichtung umfasst somit alle notwendigen Mittel zur Ausführung des erfindungsgemäßen Verfahrens und ermöglicht auf einfache Weise eine gezielte Unschärfestellung der Positionsinfor-

mation und/oder der davon abgeleiteten Informationen. Daraus ergeben sich die bereits beschriebenen Vorteile.

**[0024]** Bevorzugt ist es vorgesehen, dass das mindestens eine Fahrerassistenzsystem ein Kreuzungsassistent, ein Ausweichassistent, ein Überholassistent, eine intelligente Geschwindigkeitsregelung und/oder ein Notbremsassistent ist. Diese Fahrerassistenzsysteme sind zur Unfallvermeidung ausgelegt und benötigen zur Ausführung ihrer Funktion möglichst genaue Positionsinformationen und ggf. davon abgeleitete Informationen von Umgebungsfahrzeugen. Indem der Wert der Versendeunschärfe nach Maßgabe eines derartigen Fahrerassistenzsystems reduziert wird, ergibt sich der Vorteil, dass die Anpassung der Versendeunschärfe gemäß einem tatsächlich festgestellten Bedürfnis vorgenommen wird und die Privatsphäre des Senders nicht weiter als unbedingt notwendig eingeschränkt wird.

**[0025]** Zudem ist es vorteilhaft, dass die Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel auf Basis mindestens einer der folgenden Verbindungsarten senden:

- WLAN-Verbindung, insbesondere nach IEEE 802.11,
- ISM-Verbindung (Industrial, Scientific, Medical Band),
- Bluetooth<sup>®</sup>-Verbindung,
- ZigBee<sup>®</sup>-Verbindung,
- UWB-Verbindung (Ultra Wide Band),
- WiMax<sup>®</sup>-Verbindung (Worldwide Interoperability for Microwave Access),
- Mobilfunkverbindung und
- Infrarotverbindung.

**[0026]** Diese Verbindungsarten bieten dabei unterschiedliche Vor- und Nachteile, je nach Art und Wellenlänge. WLAN-Verbindungen ermöglichen z.B. eine hohe Datenübertragungsrate und einen schnellen Verbindungsaufbau. ISM-Verbindungen bieten hingegen nur eine geringere Datenübertragungsrate, sind aber vergleichsweise gut zur Datenübertragung um Sichthindernisse herum geeignet. Infrarotverbindungen wiederum erlauben ebenfalls nur eine geringe Datenübertragungsrate. Mobilfunkverbindungen schließlich werden durch Sichthindernisse weitestgehend nicht beeinträchtigt und bieten dabei eine im Vergleich gute Datenübertragungsrate. Dafür ist der Verbindungsaufbau jedoch vergleichsweise langsam. Durch die Kombination und gleichzeitige bzw. parallele Nutzung mehrerer dieser Verbindungsarten ergeben sich weitere Vorteile, da so die Nachteile einzelner Verbindungsarten ausgeglichen werden können.

**[0027]** Bevorzugt ist es vorgesehen, dass zusätzlich Informationen von Fahrdynamiksensoren und/oder Umfeldsensoren in die Positionsbestimmung durch das Positionsbestimmungsmodul einfließen, wobei

die Fahrdynamiksensoren ein oder mehrere Elemente aus der Gruppe

- Raddrehzahlsensoren,
- Lenkwinkelsensor,
- Beschleunigungssensor und
- Drehratensensor

umfassen und die Umfeldsensoren ein oder mehrere Elemente aus der Gruppe

- Radarsensor,
- Lidarsensor,
- Lasersensor,
- Kamerasensor,
- optischer Sensor und
- Ultraschallsensor

umfassen. Diese Fahrzeugsensoren bieten dabei z.B. den Vorteil, dass sie einerseits zum Erfassen des Fahrzustands des Fahrzeugs geeignet sind und somit mittels Koppelnavigation eine Positionsbestimmung ausgehend von einer einmal bestimmten Position auch ohne das Vorhandensein eines Informationssignals des globalen Navigationssatellitensystems erlauben. Die genannten Umfeldsensoren wiederum ermöglichen das Erkennen von bestimmten Umfeldgegebenheiten und darauf basierend das Bestimmen einer weitestgehend scharfen Positionsinformation. Die Bestimmungsunschärfe der aus den Informationssignalen des globalen Navigationssatellitensystems bestimmten Positionsinformationen sowie der davon abgeleiteten Informationen kann somit reduziert werden. Da einige der genannten Sensoren in einer Vielzahl von aktuellen Fahrzeugen bereits serienmäßig vorhanden sind, können diese ohne zusätzlichen Herstellungsaufwand oder Kostenaufwand mitgenutzt werden.

**[0028]** Vorzugsweise zeichnet sich die Vorrichtung dadurch aus, dass die Unschärfestellmittel und/oder die Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel und/oder das mindestens eine Fahrerassistenzsystem und/oder das Positionsbestimmungsmodul einen gemeinsamen Chipsatz, insbesondere ein gemeinsames elektronisches Rechenwerk, umfassen. Somit ergibt sich der Vorteil, dass nicht jedes Einzelelement der erfindungsgemäßen Vorrichtung mit einem eigenen, kompletten Chipsatz versehen werden muss, was sowohl den Herstellungsprozess vereinfacht als auch die Produktionskosten reduziert. Durch einen gemeinsamen Zugriff der unterschiedlichen Einzelelemente auf dasselbe Rechenwerk ergibt sich neben einer weiteren Vereinfachung des Herstellungsprozesses zudem eine effektive und schnelle Datenverknüpfung der Einzelelemente innerhalb der Vorrichtung.

**[0029]** Weitere bevorzugte Ausführungsformen ergeben sich aus den Unteransprüchen und der nachfolgenden Beschreibung eines Ausführungsbeispiels anhand von Figuren.

[0030] Es zeigt

[0031] **Fig. 1** ein Flussdiagramm, welches die einzelnen Ablaufschritte einer möglichen Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens darstellt,

[0032] **Fig. 2** schematisch einen möglichen Aufbau der erfindungsgemäßen Vorrichtung und

[0033] **Fig. 3** eine Verkehrssituation, in der das erfindungsgemäße Verfahren zum Einsatz kommt.

[0034] **Fig. 1** zeigt einen beispielhaften und schematischen Ablauf des erfindungsgemäßen Verfahrens in Form eines Flussdiagramms. In Schritt **11** wird zunächst eine Positionsinformation mittels eines GPS-Moduls bestimmt. Gleichzeitig wird in Schritt **12** eine Positionsinformation mittels im Fahrzeug vorhandener Umfeldsensorik bestimmt, indem Umfeldgegebenheiten erkannt werden und die den Umfeldgegebenheiten entsprechenden Positionsinformationen aus einer digitalen Karte ausgelesen werden. In Verfahrensschritt **13** erfolgt weiterhin eine zeitgleiche Bestimmung einer Positionsinformation mittels Fahrdynamiksensoren. In Schritt **14** werden die jeweils einzeln bestimmten Positionsinformationen fusioniert, um in der Summe eine möglichst scharfe Positionsinformation zu erhalten. Aufgrund unvermeidbarer Ungenauigkeiten und Fehler ist jedoch auch die in Schritt **14** bestimmte Positionsinformation mit einer unvermeidbaren und unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe behaftet. Im folgenden Schritt **15** wird die Positionsinformation zusätzlich mit einer Versendeunschärfe beaufschlagt, um ein Eindringen in die Privatsphäre des Senders zu erschweren. Die Beaufschlagung mit der Versendeunschärfe erfolgt dabei nach Maßgabe mindestens eines Fahrerassistenzsystems. Das mindestens eine Fahrerassistenzsystem oder die Fahrerassistenzsysteme geben dazu in Schritt **17** eine entsprechende Anforderung aus, die als Maßgabe für die Versendeunschärfe dient. Je nach Maßgabe des Fahrerassistenzsystems oder der Fahrerassistenzsysteme kann die Versendeunschärfe dabei bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe reduziert werden. In Verfahrensschritt **16** wird die Positionsinformation mit der nach Maßgabe des Fahrerassistenzsystems oder der Fahrerassistenzsysteme eingestellten Versendeunschärfe von geeigneten Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmitteln versendet.

[0035] Ein möglicher Aufbau der erfindungsgemäßen Vorrichtung ist schematisch in **Fig. 2** zu sehen. Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen **21** umfasst auf GPS basierendes Positionsbestimmungsmodul **22**, Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel **23**, Unschärfestellmittel **24**, Fahrerassistenzsysteme **25**, Umfeldsensoren **26**, Fahrdynamiksensoren **27** und gemeinsames elektronische Rechenwerk **28**. Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmit-

tel **23** umfassen ihrerseits WLAN-Verbindungsmittel **231**, Mobilfunkverbindungsmittel **232** und ISM-Verbindungsmittel **233**. Fahrerassistenzsysteme **25** umfassen Ausweichassistenten **251**, Überholassistenten **252**, Notbremsassistenten **253** und Kreuzungsassistenten **254**. Umfeldsensoren **26** setzen sich zusammen aus Radarsensor **261** und Monokamerasensor **262**. Fahrdynamiksensoren **27** schließlich umfassen Raddrehzahlsensoren **271** und Lenkwinkelsensor **272**. Über Datenleitungen **29** sind die genannten Einzelelemente teilweise untereinander verbunden. Da außerdem alle der genannten Einzelelemente gemeinsames elektronisches Rechenwerk **28** umfassen, besteht über gemeinsames elektronisches Rechenwerk **28** eine weitere Möglichkeit des schnellen und effizienten Datenaustauschs. Der Übersichtlichkeit wegen sind keine Datenleitungen von oder zu gemeinsamem elektronischem Rechenwerk **28** dargestellt.

[0036] Zunächst bestimmt Positionsbestimmungsmodul **22** anhand von Informationssignalen der GPS-Satelliten eine Positionsinformation. Mithilfe von Umfeldsensoren **26** werden weitere Informationen erfasst, die in die Bestimmung der Positionsinformation mit einfließen. Monokamerasensor **262** erkennt beispielsweise ein Verkehrszeichen und Radarsensor **261** bestimmt den Abstand des Fahrzeugs zu dem Verkehrszeichen. Aus einer digitalen Karte wird nun die Position des Verkehrszeichens ausgelesen und anhand des Abstands zu dieser Position kann eine Positionsinformation des Fahrzeugs errechnet werden. Informationen von Fahrzeugsensoren **27** fließen ebenfalls in die Bestimmung der Positionsinformation mit ein, indem anhand der von Lenkwinkelsensor **272** und Raddrehzahlsensoren **271** gemessenen Fahrdynamikinformationen ausgehend von der letzten bestimmten Positionsinformation die zurückgelegte Wegstrecke und Richtung berücksichtigt werden. Sowohl die mittels Umfeldsensoren **26** als auch mittels Fahrdynamiksensoren **27** erfassten Informationen werden über Datenleitungen **29** an Positionsbestimmungsmodul **22** übermittelt. Gemeinsames elektronisches Rechenwerk bestimmt aus den Einzelinformationen eine möglichst scharfe Positionsinformation. Zusätzlich werden von gemeinsamem elektronischem Rechenwerk von der Positionsinformation abgeleitete Informationen, nämlich eine Geschwindigkeitsinformation und eine Bewegungsrichtungsinformation bestimmt. Auch zur Bestimmung dieser von der Positionsinformation abgeleiteten Informationen wird werden Informationen von Positionsbestimmungsmodul **22**, Umfeldsensoren **26** und Fahrdynamiksensoren **27** verwendet.

[0037] Die so erhaltene Positionsinformation und die von ihr abgeleiteten Informationen unterliegen einer unvermeidbaren und unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe. Unschärfestellmittel **24** beaufschlagen die solcherart bestimmten, zunächst aus-

schließlich mit der Bestimmungsunschärfe behaftete Positionsinformation und die davon abgeleiteten Informationen zusätzlich mit der Versendeunschärfe, mit welcher die Positionsinformation und die davon abgeleiteten Informationen anschließend über Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel versendet werden. Dazu wird die mit der Bestimmungsunschärfe behaftete Positionsinformation mit additivem weißem gaußschen Rauschen überlagert, so dass die Unschärfe der versendeten Positionsinformation und der davon abgeleiteten Informationen beispielsweise  $\pm 10$  m beträgt. Fahrerassistenzsysteme **25** beobachten die Fahrzeugumgebung und verarbeiten die von Umgebungsfahrzeugen mittels Fahrzeug-zu-Fahrzeug-Kommunikation empfangenen Informationen. Sobald sich aus den insgesamt erfassten Informationen die Entstehung eines Gefährdungspotentials ableiten lässt, wird eine Anforderung von Fahrerassistenzsystemen **25** an Unschärfestellmittel **24** zu Reduzierung der Versendeunschärfe ausgegeben. Die Reduzierung erfolgt dabei stufenlos in Abhängigkeit der Höhe des erkannten Gefahrenpotentials.

**[0038]** In [Fig. 3](#) ist beispielhaft eine Verkehrssituation zu sehen, in der das erfindungsgemäße Verfahren zum Einsatz kommt. Fahrzeug **31** und **32** nähern sich Kreuzung **33** aus entgegengesetzten Richtungen. Die Fahrtrichtungen von Fahrzeugen **31** und **32** sind jeweils durch Pfeile am Fahrzeug dargestellt. Beide Fahrzeuge **31** und **32** sind mit der erfindungsgemäßen Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und davon abgeleiteter Informationen ausgestattet und versenden in periodischen Abständen von 0,2 s jeweils sowohl eine aktuelle Positionsinformation, eine aktuelle Geschwindigkeitsinformation als auch eine aktuelle Bewegungsrichtungsinformation in unverschlüsselter Datenform. Diese Informationen sind zu Zwecken des Datenschutzes jeweils mit einer Versendeunschärfe beaufschlagt, um ein Eindringen in die Privatsphäre der Fahrer zu erschweren. Der Wert der Versendeunschärfe beträgt beispielsweise für beide Fahrzeuge **31** und **32**  $\pm 5$  m, so dass anhand der versendeten Positionsinformationen nicht feststellbar ist, ob sich Fahrzeug **32** auf Fahrspur **34** – welche ein Geradeausfahren und ein Rechtsabbiegen erlaubt – oder auf Fahrspur **35** – welche ausschließlich ein Linksabbiegen zulässt – befindet. Ebenso ist anhand der von Fahrzeug **31** gesendeten Positionsinformationen nicht feststellbar, ob sich Fahrzeug **31** auf Fahrspur **37** – welche ausschließlich ein Linksabbiegen ermöglicht – oder auf Fahrspur **36** – welche sowohl ein Geradeausfahren als auch ein Rechtsabbiegen erlaubt – befindet. Ein in beiden Fahrzeugen vorhandener Kreuzungsassistent erkennt das Entstehen eines Gefahrenpotentials in Form einer möglichen Kollision und gibt an die Unschärfestellmittel des jeweils eigenen Fahrzeugs die Anforderung aus, den Wert der Versendeunschärfe bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe zu reduzieren. Somit wird die Unschärfe

auf den geringstmöglichen Wert reduziert. Der Wert der Bestimmungsunschärfe ist ausreichend gering, um eine eindeutige Zuordnung von Fahrzeugen **31** und **32** jeweiligen Fahrspur zu erlauben. Fahrzeug **31** versendet nun entsprechende Positionsangaben, aus denen Fahrzeug **32** eindeutig erkennen kann, dass sich Fahrzeug **31** auf Linksabbiegerspur **37** befindet. Der Kreuzungsassistent in Fahrzeug **32** geht entsprechend von einem geplanten Linksabbiegevorgang von Fahrzeug **31** aus. Da der Kreuzungsassistent in Fahrzeug **32** zudem die mittels eines Routenplaners geplante Fahrtroute von Fahrzeug **32** kennt, besitzt er außerdem die Information, dass Fahrzeug **32** Kreuzung **33** voraussichtlich ohne Abbiegevorgang geradlinig überqueren wird. Er erkennt daher ein tatsächlich vorhandenes Kollisionsrisiko mit Fahrzeug **31** und gibt eine Warnung an den Fahrer von Fahrzeug **32** aus.

**[0039]** Fahrzeug **31** empfängt über Fahrzeug-zu-X-Kommunikation nun ebenfalls über eine ausreichend scharfe Positionsinformation von Fahrzeug **32**, um zu erkennen, dass sich Fahrzeug **32** auf der Geradeausfahr- und Rechtsabbiegerspur befindet. Der Kreuzungsassistent in Fahrzeug **31** geht somit davon aus, dass Fahrzeug **32** voraussichtlich geradeaus fahren oder rechts abbiegen wird. Da der Kreuzungsassistent auch die mittels eines Routenplaners geplante Fahrtroute von Fahrzeug **31** kennt und somit die Information besitzt, dass Fahrzeug **31** an Kreuzung **33** voraussichtlich links abbiegen wird, erkennt auch der Kreuzungsassistent in Fahrzeug **31**, dass ein tatsächlich vorhandenes Kollisionsrisiko mit Fahrzeug **32** besteht. Der Kreuzungsassistent in Fahrzeug **31** gibt daher eine Warnung an den Fahrer von Fahrzeug **31** aus und weist diesen darauf hin, dass Fahrzeug **32** vorfahrberechtigt ist.

## ZITATE ENTHALTEN IN DER BESCHREIBUNG

*Diese Liste der vom Anmelder aufgeführten Dokumente wurde automatisiert erzeugt und ist ausschließlich zur besseren Information des Lesers aufgenommen. Die Liste ist nicht Bestandteil der deutschen Patent- bzw. Gebrauchsmusteranmeldung. Das DPMA übernimmt keinerlei Haftung für etwaige Fehler oder Auslassungen.*

### Zitierte Patentliteratur

- WO 2009/074656 A1 [[0003](#), [0006](#)]
- DE 102008037883 A1 [[0004](#)]
- DE 19713449 C2 [[0005](#), [0006](#)]

### Zitierte Nicht-Patentliteratur

- Standard ITS-G5 [[0006](#)]

## Patentansprüche

1. Verfahren zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen,

- bei welchem die Positionsinformation eine Position eines Fahrzeugs bezeichnet und
- wobei die Positionsinformation mittels eines einem globalen Navigationssatellitensystem zugeordneten Positionsbestimmungsmoduls (22) mit einer unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe bestimmt wird, **dadurch gekennzeichnet**,
- dass die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit einer beabsichtigten Versendeunschärfe beaufschlagt werden und mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation versendet werden,
- wobei der Wert der Versendeunschärfe größer als der Wert der Bestimmungsunschärfe ist und
- wobei der Wert der Versendeunschärfe nach Maßgabe mindestens eines Fahrerassistenzsystems (25, 251, 252, 253, 254) bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe oder darunter reduzierbar ist.

2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Versendeunschärfe in Abhängigkeit einer Höhe eines von dem mindestens einen Fahrerassistenzsystem (25, 251, 252, 253, 254) erkannten Gefährdungspotentials reduziert wird.

3. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, dass die von der Positionsinformation abgeleiteten Informationen eine Geschwindigkeitsinformation und/oder eine Bewegungsrichtungsinformation sind, wobei die von der Positionsinformation abgeleiteten Informationen insbesondere mit derselben Versendeunschärfe beaufschlagt sind wie die Positionsinformation.

4. Vorrichtung nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen nicht verschlüsselt versendet werden.

5. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass die Versendeunschärfe im Wesentlichen kontinuierlich reduzierbar ist.

6. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, dass in Abhängigkeit der Höhe des erkannten Gefährdungspotentials zusätzlich oder alternativ zur Positionsinformation vom Positionsbestimmungsmodul (22) zur Positionsbestimmung genutzte, unausgewertete Informationssignale des globalen Navigationssatellitensystems mittels Fahrzeug-zu-X-Kommunikation weiterversendet werden.

7. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Po-

sitionsinformation vom Positionsbestimmungsmodul (22) zusätzlich aus Informationen von Fahrdynamiksensoren (27, 271, 272) und/oder Umfeldsensoren (26, 261, 262) bestimmt wird.

8. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, dass der Wert der Versendeunschärfe mittels Überlagerung der Positionsinformation und/oder der davon abgeleiteten Informationen mit weißem Rauschen, insbesondere mit additivem weißem gaußschen Rauschen, eingestellt wird.

9. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, dass gemeinsam mit der Positionsinformation und/oder den daraus abgeleiteten Informationen eine Information über den Wert der Unschärfe versendet wird, wobei die Information über den Wert der Unschärfe unverschlüsselt versendet wird.

10. Verfahren nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 9 dadurch gekennzeichnet, dass ein Wert der Versendeunschärfe auf 5 m, insbesondere auf 10 m, eingestellt wird oder dem Wert der Bestimmungsunschärfe entspricht, falls dieser größer als 10 m ist.

11. Vorrichtung zur Unschärfestellung einer Positionsinformation und/oder davon abgeleiteter Informationen (21), insbesondere zur Ausführung eines Verfahrens nach mindestens einem der Ansprüche 1 bis 10,

umfassend ein Positionsbestimmungsmodul (22), Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel (23, 231, 232, 233), Unschärfestellmittel (24) und mindestens ein Fahrerassistenzsystem (25, 251, 252, 253, 254) in einem Fahrzeug,

wobei das Positionsbestimmungsmodul (22) einem globalen Navigationssatellitensystem zugeordnet ist und die Positionsinformation mit einer unbeabsichtigten Bestimmungsunschärfe bestimmt, dadurch gekennzeichnet,

dass die Unschärfestellmittel (24) die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit einer beabsichtigten Versendeunschärfe beaufschlagen und

die Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel (23, 231, 232, 233) die Positionsinformation und/oder die davon abgeleiteten Informationen mit der beabsichtigten Versendeunschärfe versenden,

wobei der Wert der Versendeunschärfe größer als der Wert der Bestimmungsunschärfe ist und

wobei die Unschärfestellmittel den Wert der Versendeunschärfe nach Maßgabe des mindestens einen Fahrerassistenzsystems (25, 251, 252, 253, 254) bis auf den Wert der Bestimmungsunschärfe oder darunter reduzieren.

12. Vorrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass das mindestens eine Fahrerass-

sistenzsystem (**25, 251, 252, 253, 254**) ein Kreuzungsassistent (**254**), ein Ausweichassistent (**251**), ein Überholassistent (**252**), eine intelligente Geschwindigkeitsregelung und/oder ein Notbremsassistent (**253**) ist.

13. Vorrichtung nach mindestens einem der Ansprüche 11 und 12, dadurch gekennzeichnet, dass die Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel (**23, 231, 232, 233**) auf Basis mindestens einer der folgenden Verbindungsarten senden:

- WLAN-Verbindung (**231**), insbesondere nach IEEE 802.11,
- ISM-Verbindung (**233**) (Industrial, Scientific, Medical Band),
- Bluetooth®-Verbindung,
- ZigBee®-Verbindung,
- UWB-Verbindung (Ultra Wide Band),
- WiMax®-Verbindung (Worldwide Interoperability for Microwave Access),
- Mobilfunkverbindung (**232**) und
- Infrarotverbindung.

14. Vorrichtung nach mindestens einem der Ansprüche 11 bis 13, dadurch gekennzeichnet, dass zusätzlich Informationen von Fahrdynamiksensoren (**27, 271, 272**) und/oder Umfeldsensoren (**26, 261, 262**) in die Positionsbestimmung durch das Positionsbestimmungsmodul (**22**) einfließen, wobei die Fahrdynamiksensoren (**27, 271, 272**) ein oder mehrere Elemente aus der Gruppe

- Raddrehzahlsensoren (**271**),
- Lenkwinkelsensor (**272**),
- Beschleunigungssensor und
- Drehratensensor

umfassen und die Umfeldsensoren (**26, 261, 262**) ein oder mehrere Elemente aus der Gruppe

- Radarsensor (**261**),
- Lidarsensor,
- Lasersensor,
- Kamerasensor,
- optischer Sensor (**262**) und
- Ultraschallsensor

umfassen.

15. Vorrichtung nach mindestens einem der Ansprüche 11 bis 14, dadurch gekennzeichnet, dass die Unschärfestellmittel (**24**) und/oder die Fahrzeug-zu-X-Kommunikationsmittel (**23, 231, 232, 233**) und/oder das mindestens eine Fahrerassistenzsystem (**25, 251, 252, 253, 254**) und/oder das Positionsbestimmungsmodul (**22**) einen gemeinsamen Chipsatz, insbesondere ein gemeinsames elektronisches Rechnernetzwerk (**28**), umfassen.

Es folgen 2 Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen

