

ALLNAMES:("dSPACE GmbH")

272 results Offices all Languages en Stemming true Single Family Member false Include NPL false

Sort: Pub Date Desc

Per page: 10

View: All


1 / 28

Machine translation

1. [20220309218](#) METHOD FOR DIVIDING SIMULATION MODELS UP BETWEEN A PROCESSOR AND AN FPGA US - 29.09.2022Int.Class [G06F 30/34](#) Appl.No 17697095 Applicant dSPACE GmbH Inventor Dominik Lubeley

A method for dividing a graphical simulation model up into a first sub-model and a second sub-model includes: identifying at least one first block as belonging to the first sub-model and identifying at least one second block as belonging to the second sub-model based on a sampling time and/or a resource allocation; searching for cyclic groups of blocks, wherein a cyclic group whose blocks all have the same sampling time is deemed to be atomic; identifying non-cyclic groups of blocks; allocating individual blocks from the cyclic groups of blocks and the non-cyclic group of blocks to either the first sub-model or the second sub-model, wherein all blocks of an atomic cyclic group are allocated to the same sub-model; generating program code for the processor from the first sub-model; and generating a configuration bitstream for the programmable logic module from the second sub-model.

2. [102022106423](#) VERFAHREN ZUR AUFTEILUNG VON SIMULATIONSMODELLEN ZWISCHEN EINEM PROZESSOR UND EINEM FPGA DE - 29.09.2022Int.Class [G06F 8/35](#) Appl.No 102022106423 Applicant dSPACE GmbH Inventor Agne Andreas

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Aufteilung eines grafischen Simulationsmodells in ein erstes Teilmodell und ein zweites Teilmodell, wobei das erste Teilmodell dazu bestimmt ist, auf einem Prozessor ausgeführt zu werden, und das zweite Teilmodell dazu bestimmt ist, auf einem programmierbaren Logikbaustein ausgeführt zu werden. Das Verfahren umfasst ein Identifizieren mindestens eines ersten Blocks als zum ersten Teilmodell gehörend und mindestens eines zweiten Blocks als zum zweiten Teilmodell gehörend, ein Suchen von zyklischen Gruppen aus Blöcken, ein Identifizieren nichtzyklischer Gruppen aus Blöcken, ein Zuordnen der einzelnen Blöcke aus den Gruppen zu dem ersten Teilmodell oder dem zweiten Teilmodell, und ein Erzeugen von Programmcode aus dem ersten Teilmodell und ein Erzeugen von einem Konfigurationsbitstrom aus dem zweiten Teilmodell. Weiterhin betrifft die Erfindung ein Computersystem und einen nichtflüchtigen Datenträger. 

3. [4060376](#) LIDAR SENSOR TEST SYSTEM AND METHOD FOR TESTING A LIDAR SENSOR EP - 21.09.2022Int.Class [G01S 7/497](#) Appl.No 22159467 Applicant DSPACE GMBH Inventor SIEVERS GREGOR

Die Erfindung betrifft ein Testsystem (1) für einen LiDAR-Sensor (10), mit einem Trigger-Detektor (12) und einem mit dem Trigger-Detektor (12) verbundenen Signalgenerator (14), wobei die Signalerzeugungseinheit (16) eine Anzeigefläche (16a) mit einer vorgegebenen Anzahl von Pixeln (16b) aufweist, und wobei der Signalgenerator (14) dazu eingerichtet ist, Pixel (16b) gleicher Intensität (I) zu einem Cluster (18) zu aggregieren. Die Erfindung betrifft des Weiteren ein Verfahren zum Testen eines LiDAR-Sensors.


4. [4060377](#) DEVICE AND METHOD FOR ISOLATING A TRIGGER SIGNAL OF A LIDAR SENSOR AND TEST SYSTEM EP - 21.09.2022Int.Class [G01S 7/497](#) Appl.No 22159475 Applicant DSPACE GMBH Inventor SIEVERS GREGOR

Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung (10) und ein Verfahren zur Isolation eines Triggersignals für ein Testsystem (1) eines LiDAR-Sensors (12), mit einem in einem Signalpfad (SP) des Triggersignals (TS) vor einer Sammellinse (18) oder einem Trigger-Detektor (14) angeordneten optischen Element (20a, 20b), welches dazu ausgebildet ist, das Triggersignal (TS) passieren zu lassen und eine, insbesondere an einer Oberfläche (22) reflektierte, Rückreflexion (RTS) des durch das optische Element (20a, 20b) passierten Triggersignals (TS) zumindest teilweise zu absorbieren. Die Erfindung betrifft ferner ein Testsystem für einen LiDAR-Sensor (12).

5. [20220291364](#) TEST SYSTEM FOR A LIDAR SENSOR AND METHOD FOR TESTING A LIDAR SENSOR US - 15.09.2022Int.Class [G01S 7/51](#) Appl.No 17695147 Applicant dSPACE GmbH Inventor Gregor SIEVERS

A test system for a LiDAR sensor, which comprises a trigger detector and a signal generator connected to the trigger detector, the signal generating unit including a display panel having a predefined number of pixels, and the signal generator being configured to aggregate pixels of the same intensity into a cluster. A method for testing a LiDAR sensor is also provided.

6. [102021106218](#) TESTSYSTEM FÜR EINEN LIDAR-SENSOR UND VERFAHREN ZUM TESTEN EINES LIDAR-SENSORS DE - 15.09.2022Int.Class [G01S 7/497](#) Appl.No 102021106218 Applicant dSPACE GmbH Inventor Sievers Gregor

Die Erfindung betrifft ein Testsystem (1) für einen LiDAR-Sensor (10), mit einem Trigger-Detektor (12) und einem mit dem Trigger-Detektor (12) verbundenen Signalgenerator (14), wobei die Signalerzeugungseinheit (16) eine Anzeigefläche (16a) mit einer vorgegebenen Anzahl von Pixeln (16b) aufweist, und wobei der Signalgenerator (14) dazu eingerichtet ist, Pixel (16b) gleicher Intensität (I) zu einem Cluster (18) zu aggregieren. Die Erfindung betrifft des Weiteren ein Verfahren zum Testen eines LiDAR-Sensors. 

7. [20220292842](#) COMPUTER-IMPLEMENTED METHOD AND SYSTEM FOR ASSIGNING A NUMERICAL VALUE TO AN ANNOTATION OF AN OBJECT US - 15.09.2022

Int.Class [G06V 20/58](#) Appl.No 17770635 Applicant dSPACE GmbH Inventor Daniel Roedler

A computer-implemented method includes: identifying and annotating at least one object in received image, video, and/or point cloud data, wherein the identifying and/or annotating is automatically performed at least in part; calculating the numerical value of the annotation of the at least one object, wherein the numerical value is calculated at least in part on the basis of a degree of the correlation of a dimension of a visual annotation in relation to a dimension of the at least one object and/or of a correlation of a conceptual identifier of the at least one object with the at least one object and/or of a conceptual identifier of at least one sensor detecting the at least one object with the at least one sensor; and assigning the calculated numerical value to the at least one object.


8. [20220291355](#) DEVICE AND METHOD FOR ISOLATING A TRIGGER SIGNAL OF A LIDAR SENSOR AND TEST SYSTEM US - 15.09.2022

Int.Class [G01S 7/4861](#) Appl.No 17695164 Applicant dSPACE GmbH Inventor Gregor SIEVERS

A device and to a method for isolating a trigger signal for a test system of a LIDAR sensor, having an optical element, which is arranged in a signal path of the trigger signal before a converging lens or a trigger detector and which is designed to allow the trigger signal to pass and to at least partially absorb a back reflection, in particular reflected off a surface, of the trigger signal that has passed through the optical element. A test system for a LIDAR sensor is also provided.

9. [102021106220](#) VORRICHTUNG UND VERFAHREN ZUR ISOLATION EINES TRIGGERSIGNALS EINES LIDAR-SENSORS SOWIE TESTSYSTEM DE - 15.09.2022

Int.Class [G01S 7/497](#) Appl.No 102021106220 Applicant dSPACE GmbH Inventor Sievers Gregor

Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung [10] und ein Verfahren zur Isolation eines Triggersignals für ein Testsystem [1] eines LiDAR-Sensors [12], mit einem in einem Signalpfad (SP) des Triggersignals (TS) vor einer Sammellinse [18] oder einem Trigger-Detektor [14] angeordneten optischen Element [20a, 20b], welches dazu ausgebildet ist, das Triggersignal (TS) passieren zu lassen und eine, insbesondere an einer Oberfläche [22] reflektierte, Rückreflexion (RTS) des durch das optische Element [20a, 20b] passierten Triggersignals (TS) zumindest teilweise zu absorbieren. Die Erfindung betrifft ferner ein Testsystem für einen LiDAR-Sensor [12]. 

10. [102021104110](#) VERFAHREN ZUR PARAMETRIERUNG EINER BILDSYNTHESE AUS EINEM 3D-MODELL DE - 25.08.2022

Int.Class [G06T 15/00](#) Appl.No 102021104110 Applicant dSPACE GmbH Inventor Skusa Andre

Verfahren zur Parametrierung einer Programmlogik zur Bildsynthese zur Anpassung von mittels der Programmlogik synthetisierten Bildern an ein Kameramodell. Eine digitale Fotografie einer dreidimensionalen Szenerie wird durch ein neuronales Netz verarbeitet und eine abstrakte erste Repräsentation der Fotografie aus einer Auswahl von Schichten des neuronalen Netzes extrahiert. Die Programmlogik wird gemäß einem initialen Ausgangsparametersatz parametrisiert, um aus einem dreidimensionalen Modell der Szenerie ein die Fotografie nachstellendes Bild zu synthetisieren. Das synthetische Bild wird durch dasselbe neuronale Netz verarbeitet, eine abstrakte zweite Repräsentation des synthetischen Bildes aus derselben Auswahl von Schichten extrahiert und auf Basis einer Metrik, die die erste Repräsentation und die zweite Repräsentation berücksichtigt, eine Distanz des synthetischen Bildes zur Fotografie berechnet. Durch schrittweise Variation des Ausgangsparametersatzes, Neusynthese des synthetischen Bildes und Neuberechnung der Distanz wird der Ausgangsparametersatz in einem iterativen Verfahren optimiert, um die Bildsynthese der Programmlogik an die von dem Kameramodell erzeugten Bilder anzupassen. 