

Navigation robotique autonome
Délégation de conduite

Véhicules Autonomes IRIS et APACHÉ

Equipex ROBOTEX



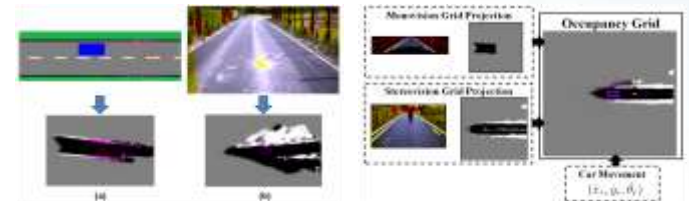
G. Dherbomez, Ph. Bonnifait, B. Lussier, P. Crubillé, A. Victorino, B. Ducourthial

Objectifs des travaux de recherche

- Flotte de véhicules autonomes instrumentés pour mener des expérimentations à l'échelle 1
- Navigation autonome avec des capteurs bas coût et des cartes haute résolution
- Communication entre véhicules pour augmenter la perception
- Supervision temps-réel et coopération avec le conducteur pour la gestion de la conduite

IRIS – IRIS is a Robotized Intelligent System

Perception multimodale 360° (radars, lidars, caméras), vérité terrain (Velodyne, GPS RTK), SafetyBag



APACHÉ - voiture Autonome Partenaire de Conduite

Commande complète par ordinateur, communication V2V



SEVILLE - Site Expérimental pour les Véhicules Intelligents

Piste d'essai, communication V2I, banc de test « Vehicle In the Loop », infrastructure intelligente



Framework open source : pacpus.hds.utc.fr

Jeux de données avec vérité terrain