

Commande et Observation



Responsable scientifique

A. Victorino

Coordinateur

TU Ilmenau

Partenaires

AVL, Virtual Vehicle Research Center, Flanders' Drive, KU Leuven, Skoda, Tuil, UNIPV, Utia, dSPACE, IPG, UOL

Financement

Européen



ITEAM

Projet européen dans le cadre de l'action Marie-Curie du H2020

Interdisciplinary Training Network in Multi-Actuated Ground Vehicles

2016 - 2019

Problématique : Création d'un réseau de recherche scientifique et technologique avec la participation de 16 partenaires.

Méthode : Formation de professionnels spécialisés dans la recherche et le développement de nouvelles technologies dans le domaine des véhicules de terrain multi-actionné (MAGV).

Contribution Heudiasyc : Expertise dans le domaine des transports intelligents ; accueil de chercheurs, doctorants, ingénieurs et techniciens.

Publications (extrait)

- A. Alatorre, A. Victorino, A. Charara. Estimation of Wheel-Ground Contact Normal Forces: Experimental Data Validation. 20th IFAC World Congress, Toulouse, July 2017.
- Y. Kang, A. Victorino. Human-Vehicle Cooperative Driving Using Image-based Dynamic Window Approach: System Design and Simulation. 19th International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC 2016), Rio de Janeiro, Brazil, November 2016.

