

Perception et Navigation Robotique



Responsable scientifique
P. Bonnifait

Coordinateurs
Renault & Heudiasyc

Partenaire
Renault

Financement
Industriel

CIFRE RENAULT

Cartes détaillées avec contrôle d'intégrité pour la navigation autonome des automobiles

2015 - 2018

Problématique :

Les cartes de navigation actuelles ne sont pas assez détaillées ni suffisamment riches pour la navigation autonome du véhicule.

Méthode : Construction de cartes détaillées à partir des capteurs embarqués et intégrés dans les véhicules lors des trajets quotidiens domicile-travail ; contrôle d'intégrité pour déterminer à l'avance les zones où la navigation autonome est possible, et détection de défauts.

Publications (extrait)

2017 : SIVALab : Laboratoire commun Renault - Heudiasyc (UTC/CNRS)
Systèmes intègres pour le véhicule autonome (localisation et perception)



RENAULT