
Compensation des retards à travers l'estimation du comportement dynamique d'un véhicule automatisé en vue de sa téléopération

Ikram Bellamri^{*1,2}, Andre Benine-Neto¹, Xavier Moreau¹, Ghazi Bel Haj Frej¹, and François Aioun²

¹Laboratoire de l'intégration, du matériau au système – Université Sciences et Technologies - Bordeaux

1, Institut polytechnique de Bordeaux, Centre National de la Recherche Scientifique – France

²Stellantis - PSA Centre Technique de Vélizy – PSA Centre Technique de Vélizy – France

Résumé

La téléopération des véhicules automatisés présente divers défis, dont le problème majeur du retard de communication. Afin de garantir une mobilité sûre et efficace, la réduction de ce dernier s'avère cruciale. Ce travail propose une solution novatrice, d'**Estimateur de Dynamique du Véhicule (VDE)**, visant à accroître la précision de l'estimation de la trajectoire du véhicule. Des simulations approfondies ont été réalisées pour valider cette approche, démontrant de manière concluante une amélioration significative de l'estimation de la trajectoire grâce à l'application du VDE.

*Intervenant