

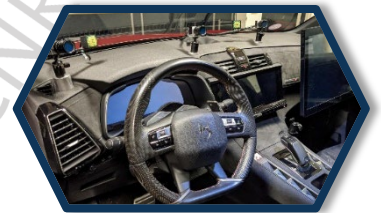


Véhicule Automatisé Coopérant DS7

Plateau « Mobilité Automone »

Applications

Le véhicule DS7 est un démonstrateur de Véhicule Automatisé Coopérant. Il est actuellement utilisé dans le cadre des projets CoCoVéIA et RITMEA pour valider des travaux dans le domaine de la coopération homme-machine, plus précisément les notions de partage du contrôle du véhicule entre le conducteur et les automatismes en liaison avec l'état du conducteur. Les développements sont réalisés dans un premier temps sur le simulateur dynamique SHERPA puis transférés sur le véhicule DS7 pour des tests routiers sur la piste d'essai Gyrovia (technopole Transalley).



Projets de recherche

- **ELSAT2020** : L'humain dans les transports et sa mobilité (projet CPER 2016-2020)
- **CoCoVéIA** : Coopération Conducteur - Véhicule Intelligent Autonome (projet ANR 2020-2023)
- **HM-Science** : Human-Machine Shared Control for Intelligent Safety and Energy of Smart Vehicles (projet ANR 2021-2023)
- **RITMEA** : Recherche et Innovation et Transports et Mobilité Eco-responsables et Autonomes (projet CPER 2021-2027)

Partenaires

- **Industriels** : Stellantis, Continental, Valeo, SpirOps
- **Académiques** : Université de Caen, Nanyang Technological University (Singapour)

Caractéristiques techniques



Réalisation

Le véhicule a été réalisé en collaboration avec la société FH Electronics

Lien avec les autres plateformes du plateau

- Véhicule « cible » pour des développements réalisés sur le simulateur [SHERPA](#)
- Compatibilité matérielle et logicielle avec le véhicule C1
- Essais routiers sur la piste d'essai [Gyrovía](#) du technopole Transalley



<https://www.uphf.fr/lamih/plateformes/plateformes/ds7>

Pr. Jean-Christophe POPIEUL

03 27 51 14 62

jean-christophe.popieul@uphf.fr

UPHF – LAMIH - Le Mont Houy
F-59313 Valenciennes Cedex 9

