

Workshop « Véhicules Automatisés »

Conjoint entre l'axe « Mobilité autonome » de la FRA TTM et l'axe 3 « Automatisation des véhicules : automobile, ferroviaire, fluvial, drones » du CPER RITMEA (porté par la FRA TTM)

8h30-9h00 : Accueil des participants

9h00- 9h10 : Mots de bienvenue (UPHF / LAMIH)

- **Laurent Dubar/Jimmy Lauber**, Directeur du LAMIH (10min)

9h10-9h15 : Introduction du programme de la journée

- **Chouki Sentouh**, LAMIH (5min)

9h15-9h45 : Présentation des nouveautés FRA TTM et RITMEA

- **Sébastien Delprat**, Directeur-adjoint de la FRA TTM et Coordinateur du CPER RITMEA, LAMIH (15min)
- **Lounis Adouane**, Coordinateur scientifique de l'axe 3 du CPER RITMEA, Heudiasyc (15min)

09h50-10h30 : Présentations thème CP (Capteurs et perception) et **WP1 LOPNA** (Localisation et Perception collaborative pour une Navigation Autonome sûre)

Introduction, **Maan El Badaoui El Najjar**, Co-responsable du WP1, CRIStAL (5 à 10 min)

- **Thibault Charmet (UTC)** : Operational Design Domain Monitoring for Safe Intelligent Vehicle Navigation (15 min)
- **Clovis Adler (CRIStAL)** : Fault-Tolerant FGO-Based Data Fusion for Aerial Drone-Aided Ground Vehicle SLAM (15 min)

10h30-11h00 : Pause-café

11h00-11h40 : Présentations thème CTD (Communication / Traitement de Données) et **WP2 @V-Trust** (Autonomous Vehicle, Towards a smaRt, connected, secUre and eco-friendly driving SysTem)

Introduction, **Virginie Dégardin**, Co-responsable du WP2, IEMN (5 à 10 min)

- **Ameer Ahmadi (IEMN/CRIStAL)** : Characterization of Healthy and Faulty Networks using Structured Transferometry Residuals (15 min)
- **Amine Bouzaidi (IEMN, UPHF)** : Vers des systèmes de transport intelligents de nouvelle génération : l'hybridation comme levier d'innovation et d'expérimentation (15 min).

11h40-12h20 : Présentation des travaux du thème PC (Planification et Commande) et **WP3 PROBUS-ESC** (Planification et commande ROBUste et Sûre de véhicules en Environnements et Situations Complexes)

Introduction, **Bruno Mialon**, Co-responsable WP3, Co-responsable du thème PC, ONERA (5 à 10 min)

- **Yiwen Chen (UPHF)** : Dynamic Sampling Scheme for Cooperative Control and Consensus of Heterogeneous Linear Multi-agent Systems under Nonidentical DoS Attacks (15 min).
- **Shan HE (UTC)** : Sustainable Multi-Scale Traffic Flow Optimization of Cooperative Autonomous Vehicles for Efficient Smart-City Mobility (15 min).

12h20-13h00 : Présentations thème IHV (Interactions Humain Véhicule) et **WP4 CCV** (Coopération conducteur-véhicule)

Introduction, **Chouki Sentouh**, Co-responsable du WP4, Co-responsable thème IHV LAMIH (5 à 10 min)

- **Selsabil Bougherara (LAMIH)** : Architecture globale multi-niveaux pour la navigation automatisée dans les ronds-points (15min)
- **Yahya Tauk (Heudiasyc)** : Driver perception analysis for shared driving systems (15min)

13h00-14h00 : Déjeuner et échanges

14h00-16h00 : Démonstrations plateformes

16h00-16h30 : Conclusion de la journée autour d'un café



Le 2 juillet 2026
à Valenciennes
Bâtiment CISIT
8h30 – 16h

Inscription gratuite mais obligatoire [ici](#)





RITMEA est cofinancé par l'Union Européenne avec le Fonds européen de développement régional, par l'Etat et la Région Hauts-de-France et les partenaires du projet.

WORKSHOP RITMEA AXE 3 :

Véhicules automatisés

Programme :

- Présentation des avancées dans le cadre des quatre WPs de l'axe
 - o WPI LOPNA (Localisation et Perception collaborative pour une Navigation Autonome sûre) - Thème CP (Capteurs et perception)
 - o WP2 @V-Trust (Autonomous Vehicle, Towards a smart, connected, secure and eco-friendly driving SysTem) - Thème CTD (Communication / Traitement de Données)
 - o WP3 PROBUS-ESC (Planification et commande ROBUSTe et Sûre de véhicules en Environnements et Situations Complexes) - Thème PC (Planification et Commande)
 - o WP4 CCV (Coopération conducteur-véhicule) - Thème IHV (Interactions Humain Véhicule)
- Echanges autour d'un buffet
- Démonstrations plateformes

Invitation









Le 2 juillet 2026