

# Plateformes véhicule routier autonome

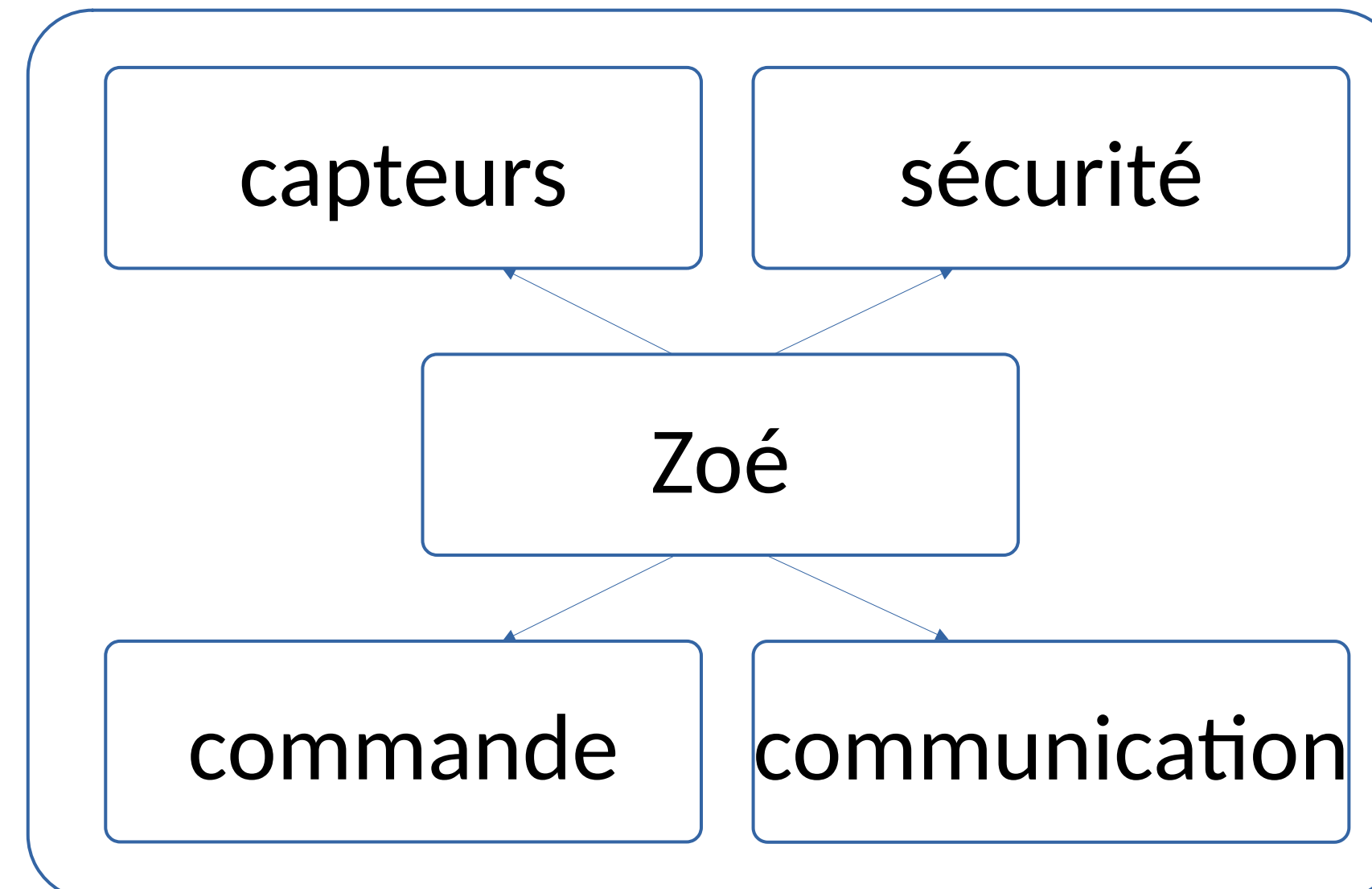
Institut Pascal

UMR 6602 CNRS / Université Clermont Auvergne

Contact : ipcars@listes.uca.fr



## 2 Renault Zoé ZE50



### Robotisation / Instrumentation:

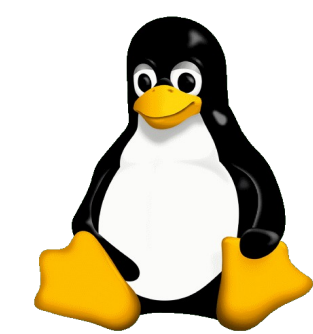
**FH ELECTRONICS**

- Communication bus CAN,
- Commande 5 axes :  
direction, accélérateur, freins, sélecteur RNDB, accessoires,
- Capteurs,
- Architecture informatique durcie.

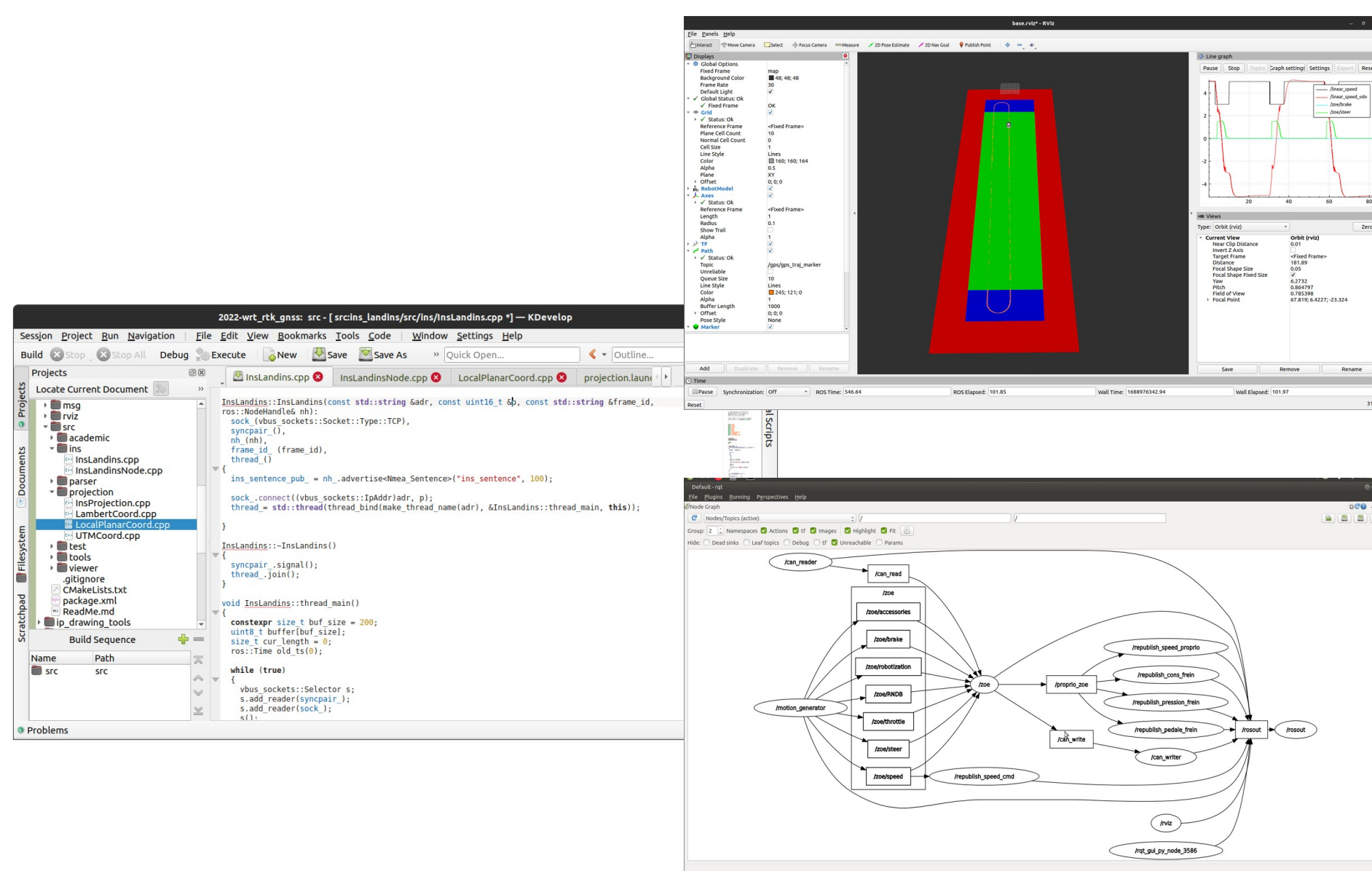
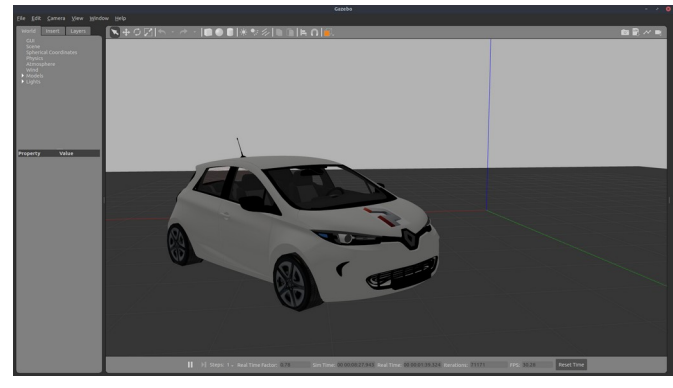
## Architecture logicielle

Développements :

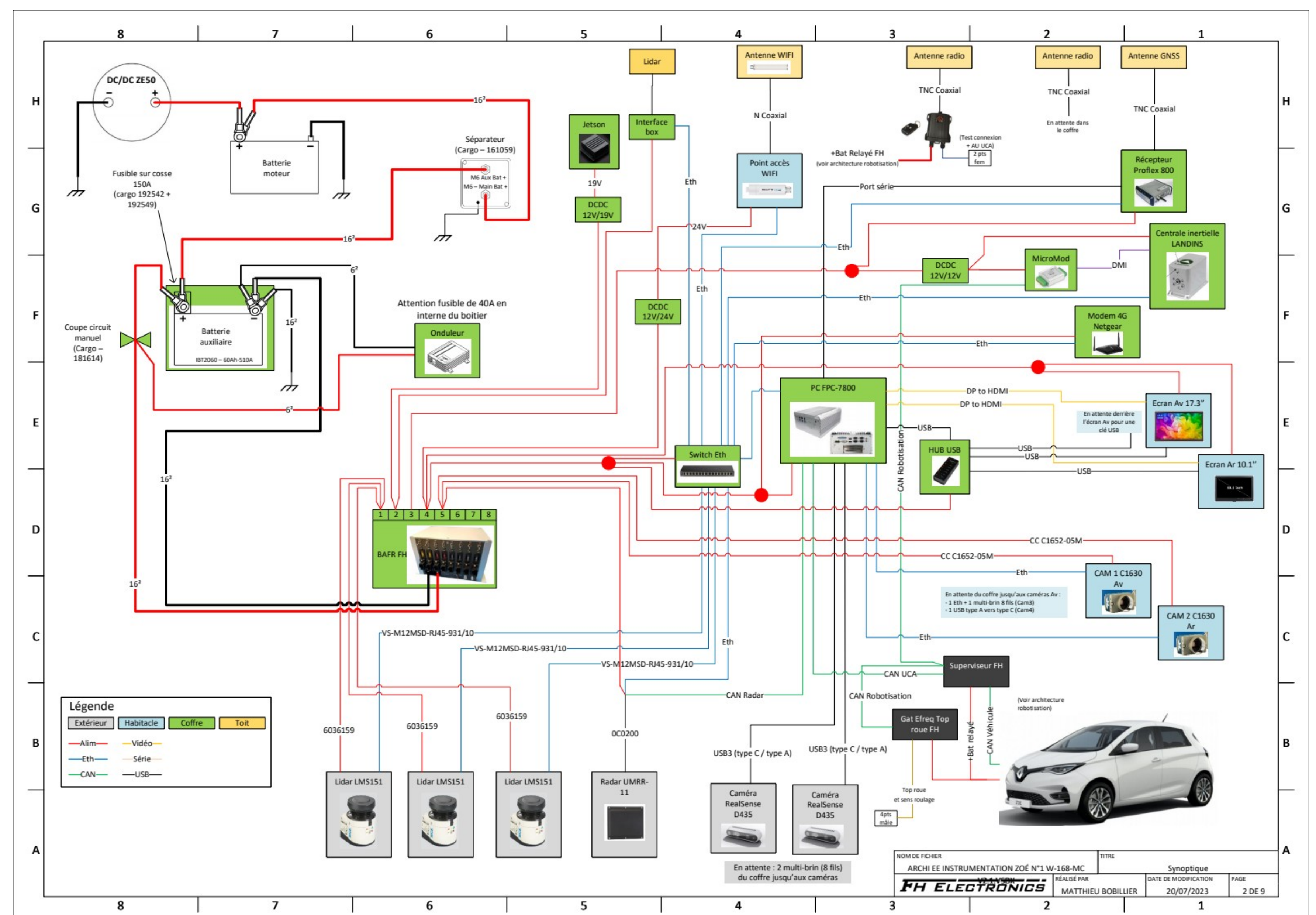
**ROS**



Simulateurs :



## Architecture matérielle



## Écosystème



**Coopérations académique :**

- CIR ITPS Clermont Auvergne,
- Consortium TIRREX, projet VIRTUOZ PIA EquipEx+,
- Réseau métier CNRS 2RM.



**Partenariats industriel :**

- projet collaboratif Michelin
- Labcom AI4MobLab (Sherpa Engineering, Logiroad AI, IP)
- FH Electronics



**Recherche Institut Pascal :**

- Plateforme recherche,
- Production de datasets,
- Données pour modèles numériques de terrain.

Applicatif recherche : Navigation en milieu rural