Bibliothèques simulation de conduite ..

Liste des bibliothèques :

* **Udacity**

Description : attention, c’est un simulateur qui nécessite un conducteur pour la voiture. Peut être intéressant puisqu’il n’est requis que de transformer les données dans notre projet !

Dependances : nécessite Unity pour fonctionner … moins portable .. est ce que unity peut être installé comme dépendance ?

Lien : <https://github.com/udacity/self-driving-car-sim>

Doc bof ..

Entree/sortie : voir entrée de unity ! on créé la scene dans unity et on peut la jouer la voiture dans l’environnement. Pas très portable du coup ..

Voir si on peut mettre un code Java dans Unity mais semble compliqué .. fonctionne avec le plugin JAR..

* **OpenDS**

Description : opensource driving simulation

Dependances

Lien <https://www.opends.eu/communnity/studies-using-opends>

Doc ?? pas trouvé, faut il être inscrit ?

Entree/sortie

* **Webots**

Description : Extension « voiture » d’un simulateur de robot. Semble intéressant de par les modèles proposés (même si ce ne sont pas des modèles sports avec une ligne magnifique …) mais également au niveau des objets d’aide à la conduite avec la route (feu de signalisation ..).

Payant ??

Dependances : Il y en a pas mal (cf webos robots simulation) mais je crois qu’elles s’installent dans le package

Lien <https://cyberbotics.com/doc/automo>

Doc semble relativement bonne

Entree/sortie .wbt .. pas de doc la dessus ! Mais des exemples.