

# **ARCHITECTURE MODULAIRE DE FUSION ET PERCEPTION POUR UNE AUTONOMIE DE CONDUITE PLUS SURE**

## **DESCRIPTION**

### **DÉTAILS DU SUJET :**

- DEVELOPPEMENT DES DRIVERS DES CAPTEURS
- INTÉGRATION DU FIRMWARE SUR HPC (HIGH POWER COMPUTING ECU)
- PLAN DE VALIDATION SYSTÈME
- RAPPORT DE VALIDATION

### **COMPÉTENCES REQUISES**

LANGAGES DE PROGRAMMATION : C/C++, QT

OUTILS DE DÉVELOPPEMENT : MATLAB/SIMULINK, STM32CUBE IDE, QT CREATOR IDE

AUTRES: SAE J3016, DES CONNAISSANCES SUR LE ROS EST UN PLUS, INTERET POUR LE DOMAINE SDV



4 À 6 MOIS



1 POSTE



ARIANA