

- **Cenário** - É destacado neste aspecto, onde são realizados os testes dos trabalhos relacionados.

Em sua grande maioria, testes são feitos por meio de simulação.

Tabela 1 – Trabalhos relacionados

Trabalho relacionado	Objetivo	Metodologia	Algoritmo(s)/ Ferramenta(s)	Cenário
Ruan, Luo e Wo (2014)	Planejamento de caminho otimizado.	Sistema onboard (veículo) melhorado	Dijkstra	Real
Braga et al. (2014)	Planejamento de caminho otimizado.	Algoritmo aplicado em mapa	ARA*, ITS-ARA*, Dijkstra	Real
Brito et al. (2014)	Deteção de congestionamento.	Redes Veiculares	Método da árvore, Método da árvore (próprio)	Simulação
Bazzan e Grunitzki (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Aprendizado multiagente	Algoritmo próprio	Simulação
Braga (2016)	Análise de algoritmos para ITS.	Algoritmo aplicado em mapa	ITS-ARA*	Simulação
Mouchine et al. (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Algoritmo aplicado em mapa	Ant Colony Optmization	Simulação
Xu, Hu e Li (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Algoritmo de recomendação de rota	IPRR	Simulação
Jayasheelan e Jane (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Abordagem sobre rede viária	Multi Constraint	-
Miao et al. (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Redes veiculares	Otimização Lyaponov	Simulação
Barreira (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Abordagem em real-time	Dijkstra	Simulação
Lingxin et al. (2016)	Planejamento de caminho otimizado.	Algoritmo aplicado em dados	Ant Colony Optmization	Simulação
Ding et al. (2017)	Recomendação de rotas econômicas	Análise da saúde do veículo	-	Experimental
Atual pré-projeto (2017)	Planejamento de melhor rota	Redes veiculares	Abordagem própria	Simulação

4 Proposta

Nesta sessão será descrita a proposta do presente pré-projeto argumentando sua importância para a comunidade científica.

Atualmente, os sistemas de entretenimento dos veículos dependem muito das comunicações externas, eles podem se comunicar pela rede através de dispositivos ou até mesmo pela Internet, como os carros autônomos⁶.

⁶ "Há várias coisas que terão de ser feitas para permitir a condução autónoma. Em primeiro lugar a