

Planification de trajectoires pour la navigation des véhicules autonomes

Alia Chebly

Directeur(s) de thèse : Reine Talj et Ali Charara

Axes de Recherche

- Méthode des Tentacules sous forme de Clothoïdes
- ✓ Représentation de l'environnement par des grilles d'occupation
- ✓ Choisir un tentacule faisable et sécurisé

- Méthode basée sur le modèle
- ✓ Modélisation du véhicule (Formalisme de robotique)
- ✓ Contrôle longitudinal et latéral couplé
- ✓ Stratégie de navigation basée sur le modèle

