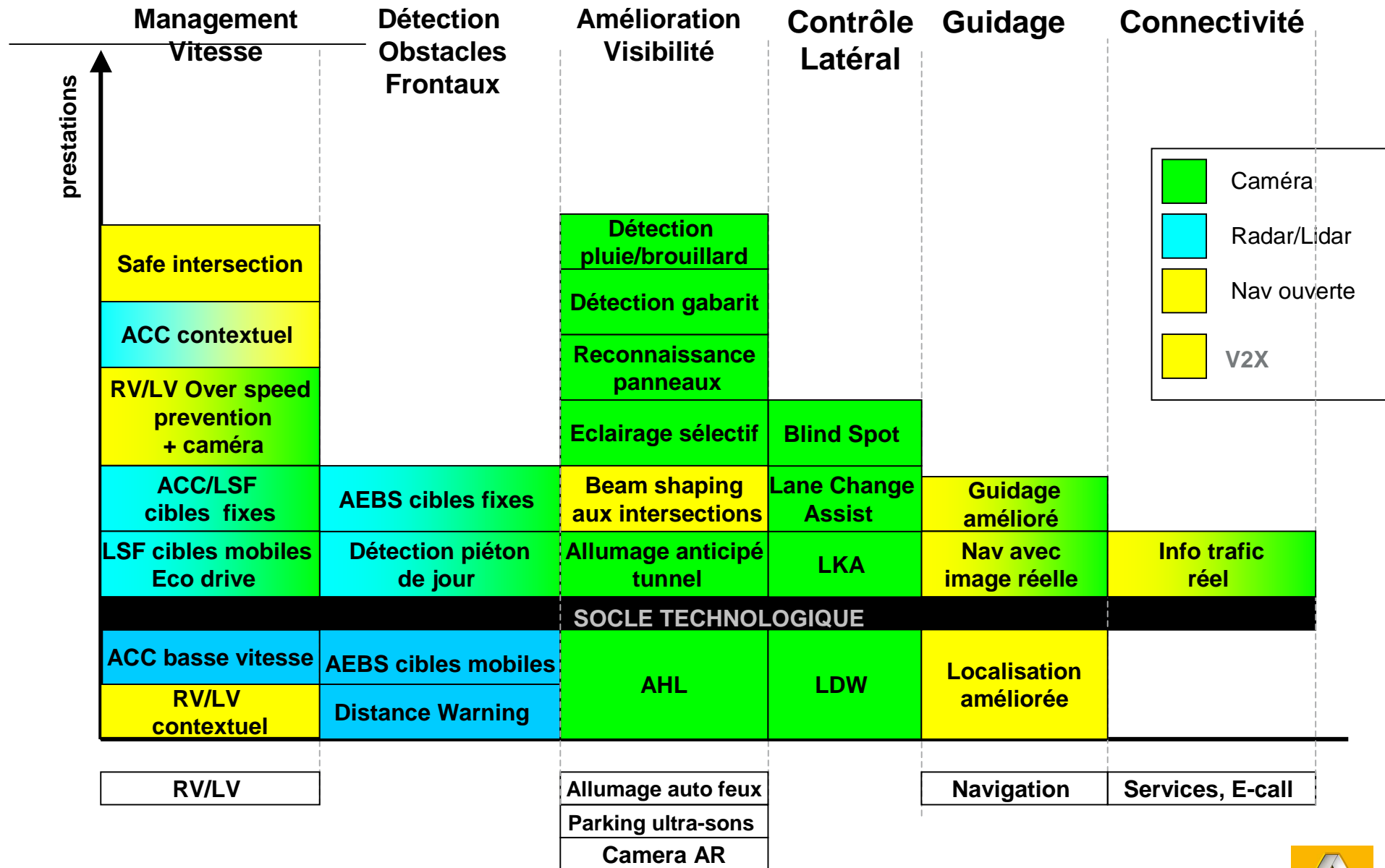


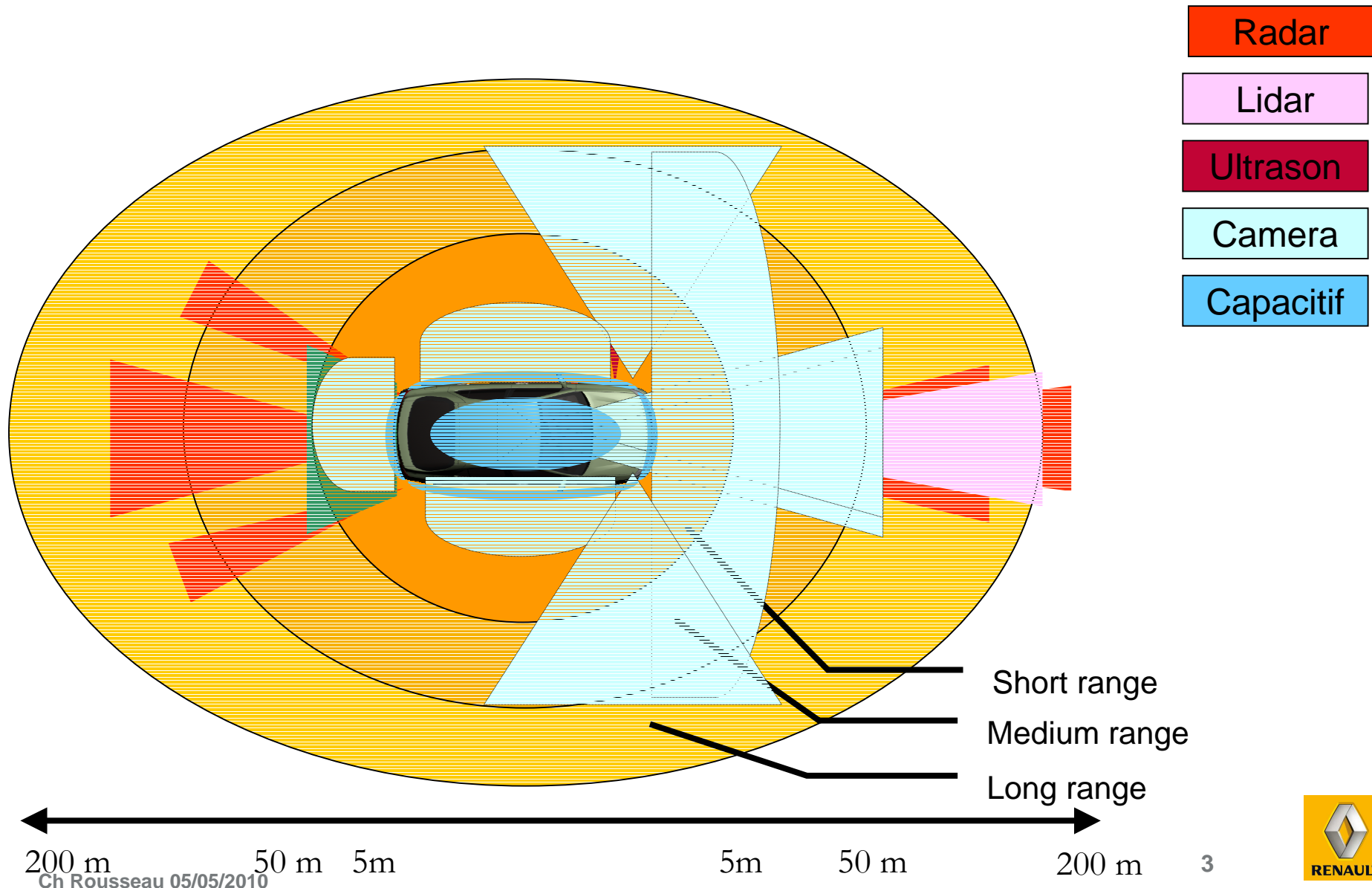
Conférence IFN/A TEC Géolocalisation et Cartes dans les Systèmes d'Aide à la Conduite



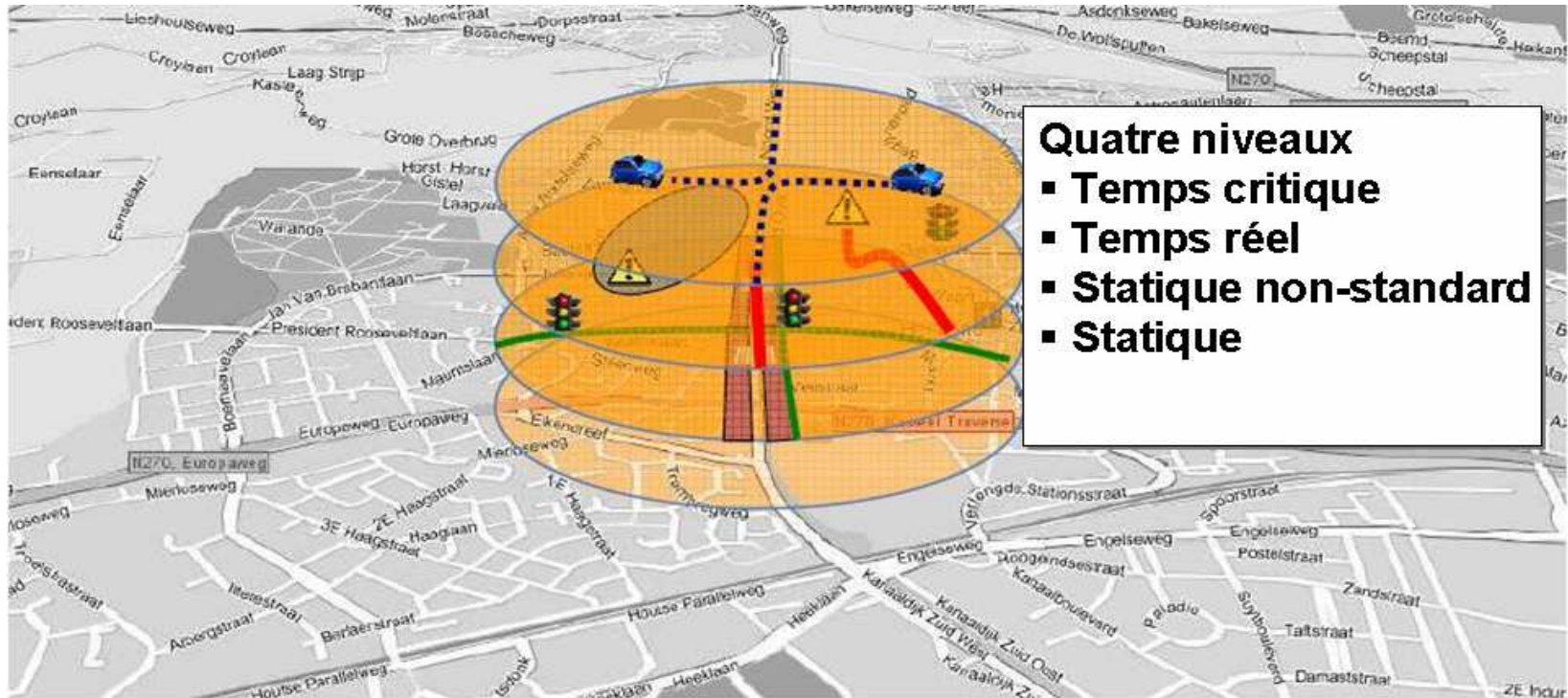
ROADMAP - Mur de briques Aides à la Conduite



SENSORS PANORAMA standalone



Capteur Local Dynamic Map

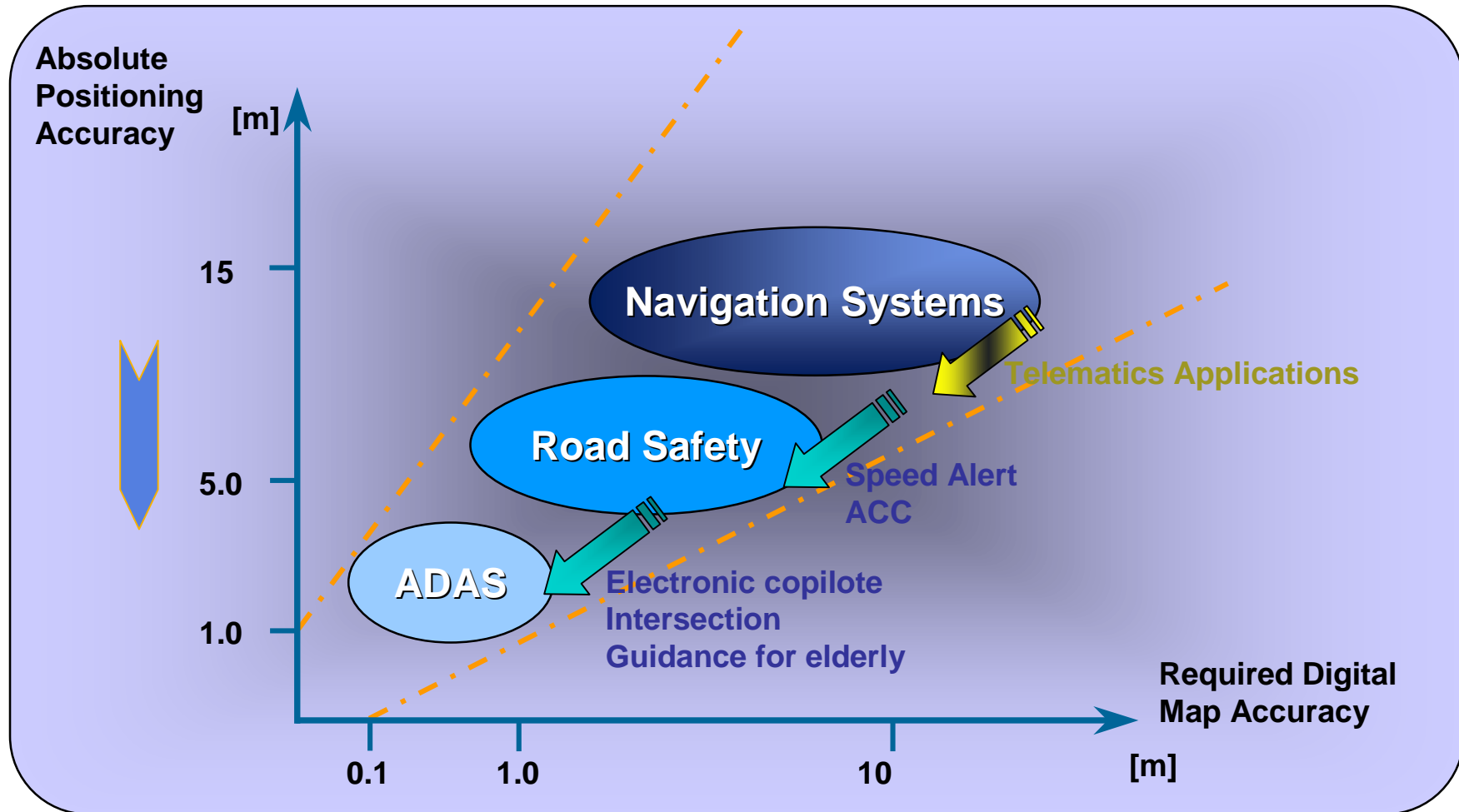


- Quatre niveaux**
- Temps critique
 - Temps réel
 - Statique non-standard
 - Statique

- Base de données dynamique (mesure QoS réseau):**
- Sécurité routière primaire (détection risque de collision),
 - Traçabilité des situations de trafic locaux



The Absolute and Relative Localisation problem for Vehicle Navigation



Evolution of the quality of the digital map compared with the absolute localisation of the vehicle. In Europe both constraints need to be considered.

Gilliéron P.Y., Konnen J., Enhanced Navi

Fusion multi-capteurs

