

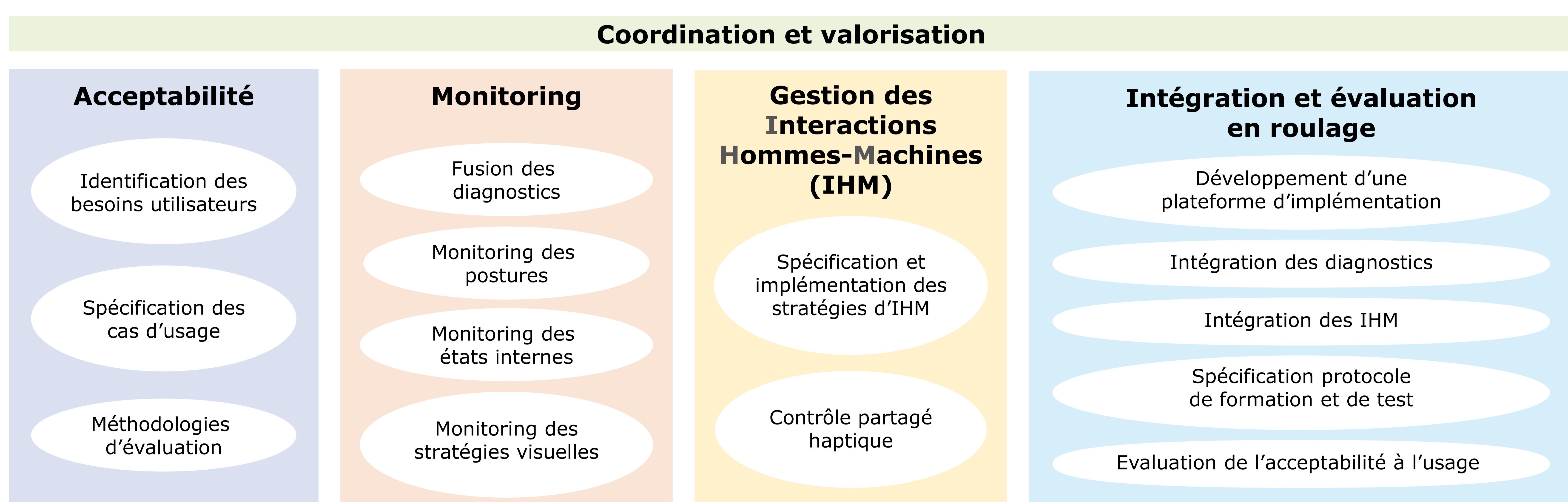
## Adaptation de la stratégie d'AUTOmatisation des véhicules autonomes (niveaux 3 et 4) aux besoins et à l'état des CONDUCTEURS en conditions réelles

### Contexte

L'**automatisation des véhicules** pose de nouveaux problèmes en termes de sécurité et d'acceptabilité de la part du conducteur. Ainsi, ce nouveau type de mobilité doit tenir compte aussi bien des **besoins et attentes des conducteurs** que des **modifications prévisibles du comportement des usagers**.

Un groupe de travail « Facteurs Humains » réunissant les principaux acteurs français du domaine a été mis en place dans le cadre du plan NFI (Nouvelle France Industrielle) « véhicule autonome » pour hiérarchiser ces problématiques. En réponse aux priorités identifiées, le projet AutoConduct vise **à concevoir une nouvelle stratégie de Coopération Homme-Machine adaptée aux besoins et à l'état du conducteur**.

### Organisation et objectifs



### Moyens d'essai et méthodologie

**Approche centrée sur l'utilisateur**  
+  
**Validation des stratégies adaptatives en conditions réelles**



Simulateur de conduite (LS2N)

Comparaison des solutions, validation des prototypes et des études en simulateur comparativement aux roulages des véhicules prototypés.



Véhicule automatisé (LAMIH)

Validation fonctionnelle de l'ensemble de l'architecture sur site protégé et avec des conducteurs experts.



Véhicule magicien d'Oz (VEDECOM)

Interaction sur route ouverte d'un conducteur lambda avec un système perçu comme autonome dans un véhicule instrumenté contrôlé par un conducteur expert.

### Partenaires

### Organisation

**Porteur du projet : VEDECOM**

**Coordination scientifique : IFSTTAR**

**Durée du projet : 36 mois (2017-2020)**

**Budget total : 4,9 M€**

**Financement ANR : 1,1 M€**

**Labellisation : MOV'EO et LUTB**