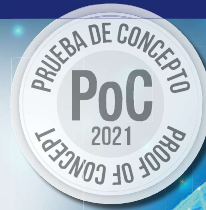


SISTEMA PARA LA AUTOMATIZACIÓN DE VEHÍCULOS DE TRANSPORTE PÚBLICO Y COMPARTIDO DESTINADOS A ENTORNOS SEMI- ESTRUCTURADOS (AVENTURA)



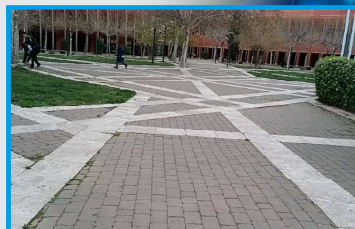
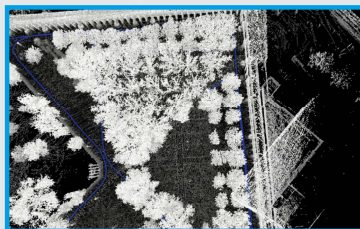
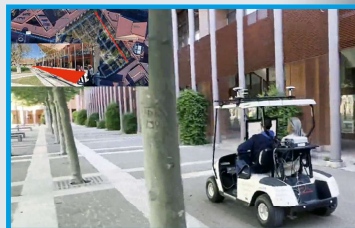
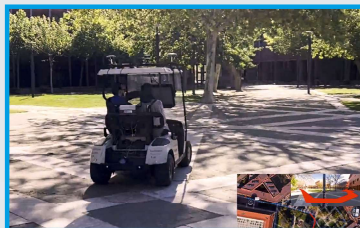
Sistema para la automatización completa de vehículos inicialmente concebidos para su uso en modo manual, focalizado en vehículos de transporte público tipo navetas o vehículos de uso compartido en entornos semi-estructurados como campus universitarios, aeropuertos, recintos feriales, etc.

El desarrollo de la UC3M ha estado orientado al diseño de un sistema para el entendimiento y la interpretación del entorno en el que se encuentra el vehículo autónomo, mediante el uso de técnicas basadas en aprendizaje profundo. A través del uso de plataformas de simulación se establece la disposición del sistema de percepción según su resolución, alcance, posibles ángulos muertos, etc. y se analizan los diversos algoritmos de percepción y toma de decisiones sobre rutas digitalizadas de entornos reales.

Grado de madurez: TRL 7 – Validación del sistema en un entorno real, puesto que se han llevado a cabo pruebas de seguridad y aceptación en escenarios reales sin restricciones específicas para dichos ensayos y se ha valorado su desempeño real final.

Proyecto coordinado realizado por: Universidad Carlos III de Madrid, Universidad Politécnica de Madrid y Universidad Europea.

Investigadores principales UC3M: Jose María Armingol Moreno, Araceli Sanchis de Miguel.



ACELERANDO LA INNOVACIÓN

Proyecto PDC2021-121517-C31 financiado por:

