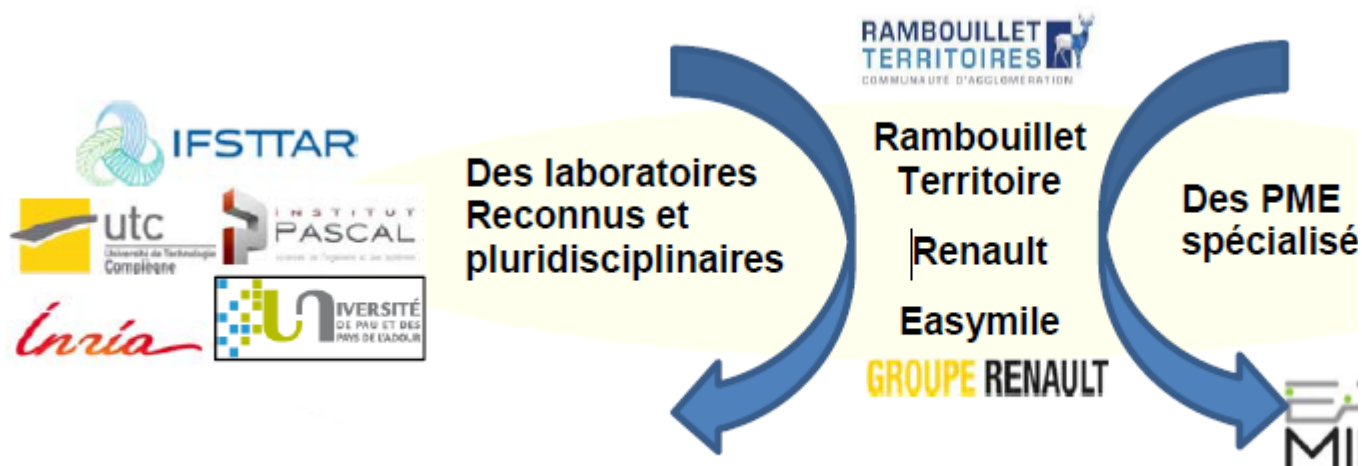


# TORNADO

Publié le 18 mars 2019 – Mis à jour le 21 août 2020



## LA RESPONSABLE SCIENTIFIQUE

Roland CHAPUIS, enseignant chercheur de l'Institut Pascal travaillant sur l'axe *Image, Systèmes de Perception, Robotique (ISPR)* sur la thématique *Systèmes de perception multi sensorielle (PerSyst)*.

## LE RÉSUMÉ

Le projet TORNADO, retenu dans le cadre de la 23e édition du Fonds Unique Interministériel, a pour objet les interactions du véhicule autonome et de l'infrastructure pour les services de mobilité en zone peu dense. Il entend donc déployer rapidement des véhicules autonomes sûrs intégrés aux plans de transport en commun en milieu peu dense. Le but est donc de fournir un service de dernier kilomètre qui facilite l'accessibilité au transport intermodal par l'utilisation de véhicules autonomes opérant en zone rurale et périurbaine.

Le projet TORNADO se concentrera sur l'expérimentation et la spécification des technologies nécessaires du véhicule et de l'infrastructure pour des projets de services de mobilité. Cette faisabilité sera démontrée à échelle et environnement réels.

Concrètement, Il s'agira de mettre au point :

- un système véhicule- infrastructure à partir de prototypes de véhicules autonomes existants
- au travers de 2 cas d'usage : desserte en «zone de rencontre» et rabattement sur «route ouverte»
- avec de courtes périodes de validation sur le terrain (à échelle réelle et en environnement réel)

Le projet est coordonné par la ville de Rambouillet.

## LES CHIFFRES CLÉS

Durée : 3,5 ans (Mai 2018 à Décembre 2021)

Budget alloué à l'UCA-IP : 167 360 €



Cette action est cofinancée par l'Union européenne dans le cadre du Programme opérationnel régional Auvergne FEDER-FSE 2014-2020 .

### Site du laboratoire

[Institut Pascal](http://www.institutpascal.uca.fr)(<http://www.institutpascal.uca.fr>)

<https://drv.uca.fr/ingenieriebr-de-projets/projets-finances/projets-en-cours/tornado>(<https://drv.uca.fr/ingenieriebr-de-projets/projets-finances/projets-en-cours/tornado>)