



Media Information

Le 26 septembre 2018

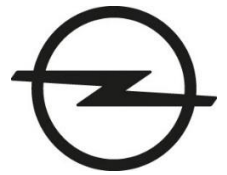
Voiture autonome : Opel expose ses travaux

Le Centre d'essais Opel accueille la présentation finale du projet de recherche allemand Ko-HAF

Un futur automobile qui promet moins d'accidents de la circulation et donne au conducteur la liberté de lire, d'écrire ou de se détendre sans avoir à surveiller la route en permanence : c'est le thème de la présentation que vient de donner Opel de ses derniers travaux en matière de conduite autonome. Le constructeur fait partie de l'initiative "[Ko-HAF](#) – *Kooperatives hochautomatisiertes Fahren*", un projet commun allemand de recherche sur une conduite coopérative entièrement automatisée qui a débuté en juin 2015. Le prototype Opel Insignia utilisé a montré toute l'envergure du potentiel de cette conduite coopérative hautement automatisée lors de la présentation des résultats définitifs de l'initiative Ko-HAF au Centre d'essais Opel de Rodgau-Dudenhofen.

Coopératifs, les systèmes de conduite hautement automatisée ne nécessitent pas un contrôle permanent du conducteur. Le conducteur peut s'adonner à d'autres tâches, mais lorsqu'il y est invité par le système, il doit être en mesure de prendre le contrôle du véhicule dans un certain délai. Le véhicule doit donc être capable de « voir » le plus loin possible grâce à ses propres capteurs. C'est là que Ko-HAF intervient : les véhicules envoient des informations à un Serveur de Sécurité sur la situation de trafic qu'ils rencontrent, en signalant par exemple les chantiers de construction, les embouteillages et les accidents. Les renseignements sont recueillis et traités par le Serveur de Sécurité, ce qui permet de pouvoir établir une cartographie très précise et de la diffuser à l'ensemble des véhicules qui la sollicite, une sorte d'horizon artificiel qui offre un aperçu très détaillé de la route.

Le rôle d'Opel dans le projet Ko-HAF consistait à élaborer la numérisation de la cartographie et la manière dont la voiture doit redonner la main au conducteur pour sortir



de l'état de conduite automatisée. Les ingénieurs de Rüsselsheim ont conçu l'architecture, les interfaces et les protocoles de communication du Serveur de Sécurité, qui sont actuellement en cours d'essai dans le cadre du projet.

A cela s'ajoutait un travail axé sur l'élaboration d'une méthode de localisation autonome du véhicule. Opel a conçu les algorithmes qui ont donné naissance à une cartographie et une localisation visuelle, les deux étant ensuite croisées avec les informations de la cartographie embarquée, celles fournies par les capteurs embarqués et le système mondial de Navigation par Satellite (GNSS, *Global Navigation Satellite System*). La méthode de localisation a été validée sur une Opel Insignia de test au centre d'essai Opel et sur l'itinéraire de test Ko-HAF qui emprunte les autoroutes autour de Francfort.

Le second domaine sur lequel Opel a travaillé concernait les actions du conducteur, à l'exclusion de la conduite à proprement parler. Les ingénieurs du constructeur ont développé un logiciel et un système de capteurs capables de détecter et de catégoriser les actions du conducteur au moment où la voiture roule en mode automatique.

Textes et photos téléchargeables à partir du site <https://be-media.opel.com/fr-be>.

Rédacteurs : Pour de plus amples informations, prière de s'adresser à :

*Michel Retour
Manager Communications
Tél. +32 (0)3/450 63 63
GSM +32 (0)479/98 89 75
michel.retour@opel.com*

**Opel Belgium – Communications
Prins Boudewijnlaan 24A, B-2550 Kontich**