

Etude des interactions véhicules - autres usagers de la route lors de l'introduction de véhicules automatisés de niveaux 3, 4 et 5 afin de fournir des recommandations pour concevoir des véhicules adaptés

Description du projet

Les questions posées par la cohabitation de véhicules de plus en plus automatisés avec des véhicules conventionnels et des usagers vulnérables, cyclistes, piétons, deux-roues motorisés, sont au cœur des préoccupations des décideurs publics, constructeurs, ou spécialistes de l'infrastructure routière et de la sécurité routière. Un des objectifs de ces nouvelles technologies est de **contribuer à améliorer la sécurité routière**.

L'objectif global du projet « Sécurité des Usagers de la Route et Conduite Automatisée, SURCA » est de **contribuer à une meilleure intégration de la Conduite Automatisée dans la circulation actuelle**.

Objectifs du projet

- Identification des scénarios d'interaction entre véhicules autonomes et autres usagers de la route (véhicules non autonomes, deux-roues motorisés, cyclistes, piétons).
- Etude des impacts de la posture des occupants (conducteur et passagers) d'un véhicule en mode autonome sur le risque lésionnel.



[Site web](#)



Mots clés

Sécurité
Usagers de la route
Conduite automatisée



3 ANS 1/2

01/06/2018
30/11/2021



Statut du projet

En cours



Partenaires

Ceesar
Cerema
Lab
Sécurité routière
Université Gustave Eiffel



Chef de projet VEDECOM

NATACHA METAYER

Chargée de recherche en ergonomie cognitive
natacha.metayer@vedecom.fr

Coordinateur du projet

Dominique MIGNOT

Université Gustave Eiffel