

# UVSQ

université PARIS-SA

## CONFÉRENCE ANNUELLE SMIV 2018

Cette journée sera consacrée aux présentations scientifiques dans l'objectif de lier des partenariats stratégiques de l'institut VEDECOM.

Vedecom organise pour la troisième année consécutive sa Conférence Scientifique Annuelle SMIV (Smart Mobility and Intelligent Vehicle).

Cette année, la Conférence SMIV 2018 aura pour objectif d'approfondir deux thématiques de recherche scientifique transverses en lien avec les changements liés aux mobilités de demain : les nouvelles solutions de mobilité et réalité virtuelle & le véhicule autonome et son environnement. Des présentations scientifiques d'experts externes et internes à l'Institut permettront de répondre à ces enjeux majeurs.

### » **Session 1 « Nouvelles Solutions de Mobilité et Réalité Virtuelle »**

Cette session présente l'apport de la simulation et de la réalité virtuelle dans la conception et l'évaluation de nouvelles solutions de mobilité et de leurs outils associés. Une Keynote du Professeur Kay Axhausen de l'ETH de Zurich mettra en avant cette problématique suivie de 6 présentations s'appuyant sur des disciplines de recherche variées allant des Mathématiques, à la Physique et l'Informatique jusqu'aux Sciences Humaines.

### » **Session 2 « Le Véhicule Autonome et son Environnement »**

Cette session sera consacrée aux interactions entre le véhicule autonome et son environnement. Plusieurs aspects seront abordés comme la communication entre véhicules (V2V) et entre les véhicules et les infrastructures (V2I), les interactions entre les véhicules et les usagers de la route et l'impact sociétal du véhicule autonome. La session sera introduite par le Professeur Denis Gingras de l'Université de Sherbrooke, Québec, Canada.

## INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES

Programme - 240 Ko, PDF" class="lien\_interne">> Programme

Inscription sur invitation personnelle. Pour toute demande, merci d'envoyer un mail à [direction.scientifique@vedecom.fr](mailto:direction.scientifique@vedecom.fr)

> Site de Vedecom