

**« De la voiture connectée à la voiture autonome  
Vision des industriels français  
au retour du CES de Las Vegas,  
du TRB de Washington et du salon de Detroit »**

Un panel d'industriels français dressera un bilan des évolutions annoncées et répondra à vos questions sur la nécessaire mutation des constructeurs historiques, face à la montée en puissance des « Barbares du numérique » et des « Aventuriers de la mobilité » (Elon Musk de Tesla, Jia Yueting de Faraday future...).

**> Un équipementier**

**VALEO** - Guillaume Devauchelle, Vice-président innovation et développement scientifique

**> Deux constructeurs**

**Alliance RENAULT/NISSAN** - Rémi Bastien, Directeur Prospective Voiture Autonome  
**PSA** - Thierry Le Hay, Directeur innovation systèmes embarqués

**> Une PME**

**INTEMPORA** - Claude Laurgeau, Président  
- Président du Conseil Scientifique de l'Institut VEDECOM  
- Fondateur du Centre de Robotique de MINES PARISTECH

**> Une start-up**

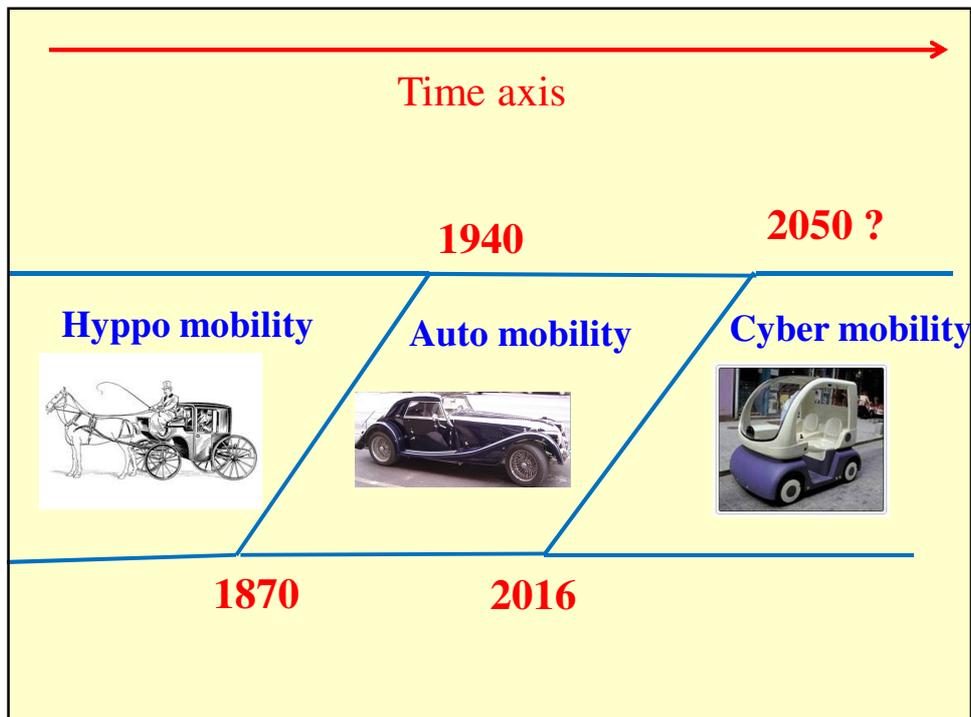
**YOGOKO** - Jean-Marie Bonnin, Directeur scientifique et cofondateur  
- Professeur à Télécom Bretagne

**> Le projet Français SCOOP@F**

**TELECOM PARISTECH** - Houda Labiod, Professeur  
**DGITM MEDDE** - Eric Ollinger

Débat animé par Gérard Cambillau, délégué Transports et Mobilité à  
Télécom ParisTech, coordinateur du CES « Chef de Projet ITS et Mobilité »

1





## Autonomous car # Connected car



**CONNECTED**  
within the car

Can, Flex, ethernet bus



**CONNECTED**  
to personal devices

Blue Tooth, Wifi  
Mirror Link



**CONNECTED**  
to infrastructure &  
other vehicles  
802.11p



**CONNECTED**  
to the cloud  
LDM

- Enable vehicles to connect to each other, to roadside infrastructure, to the internet, seamlessly, securely and reliably



## Levels of Automated Driving

Automation	Driver	Level 0	Level 1	Level 2	Level 3	Level 4	Level 5
	Driver	Driver continuously performs the longitudinal <u>and</u> lateral dynamic driving task	Driver continuously performs the longitudinal <u>or</u> lateral dynamic driving task	Driver <u>must</u> monitor the dynamic driving task and the driving environment <u>at all times</u>	Driver <u>does not</u> need to monitor the dynamic driving task nor the driving environment at all times; must always be in a position to resume control	Driver is not required during <u>defined use case</u>	System performs the lateral <u>and</u> longitudinal dynamic driving task in all situations encountered during the <u>entire journey</u> . No driver required.
	System	No intervening vehicle system active	The other driving task is performed by the system	System performs longitudinal <u>and</u> lateral driving task in a defined use case	System performs longitudinal <u>and</u> lateral driving task in a defined use case. Recognizes its performance limits and requests driver to resume the dynamic driving task	System performs the lateral and longitudinal dynamic driving task in all situations in a <u>defined use case</u> .	
		<i>Driver Only</i>	<i>Assisted</i>	<i>Partial Automation</i>	<i>Conditional Automation</i>	<i>High Automation</i>	<i>Full Automation</i>

