

Más información:

Los vehículos autónomos utilizan diversos sensores (cámaras, radares, LIDAR, etc.) para detectar su entorno más cercano y controlar de forma autónoma su conducción. Estos sensores y sistemas de conducción aún no son capaces de gestionar de forma autónoma escenarios de tráfico complejos, lo cual puede generar situaciones de riesgo. En estas situaciones, es necesario realizar una transición de control para que el/la conductor/a pase a tomar el control del vehículo y de la conducción. Estas transiciones de control no están exentas de riesgo si no son gestionadas con antelación y de forma segura y controlada. Para reducir estos riesgos, el proyecto TransAID ha mejorado los sistemas de percepción (o sensado) de los vehículos autónomos y ha desarrollado sistemas de gestión de tráfico, donde la infraestructura vial da soporte al vehículo autónomo con el fin de que pueda interpretar mejor las situaciones de tráfico y gestionarlas de forma más segura y eficaz. Este soporte incluye, además, información adicional sobre la situación del tráfico que sus sensores no pueden detectar, así como recomendaciones sobre la trayectoria de conducción más adecuada y la coordinación de maniobras de vehículos que se aproximan a una situación de tráfico compleja.