

Modulowatt : description d'un système innovant de recharge de véhicule électrique

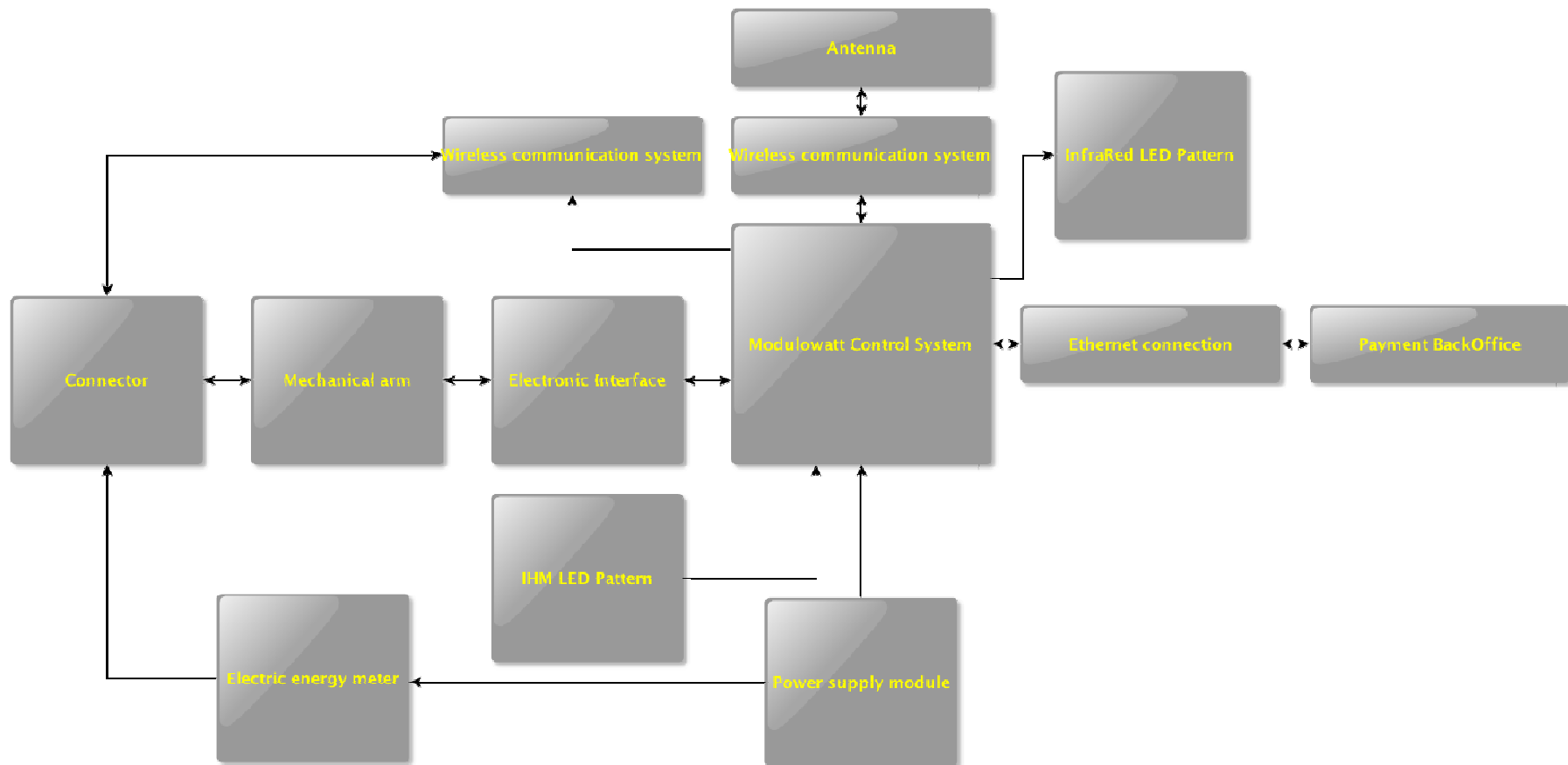
Samer Ammoun, Clément Boussard, Laurent Bouraoui



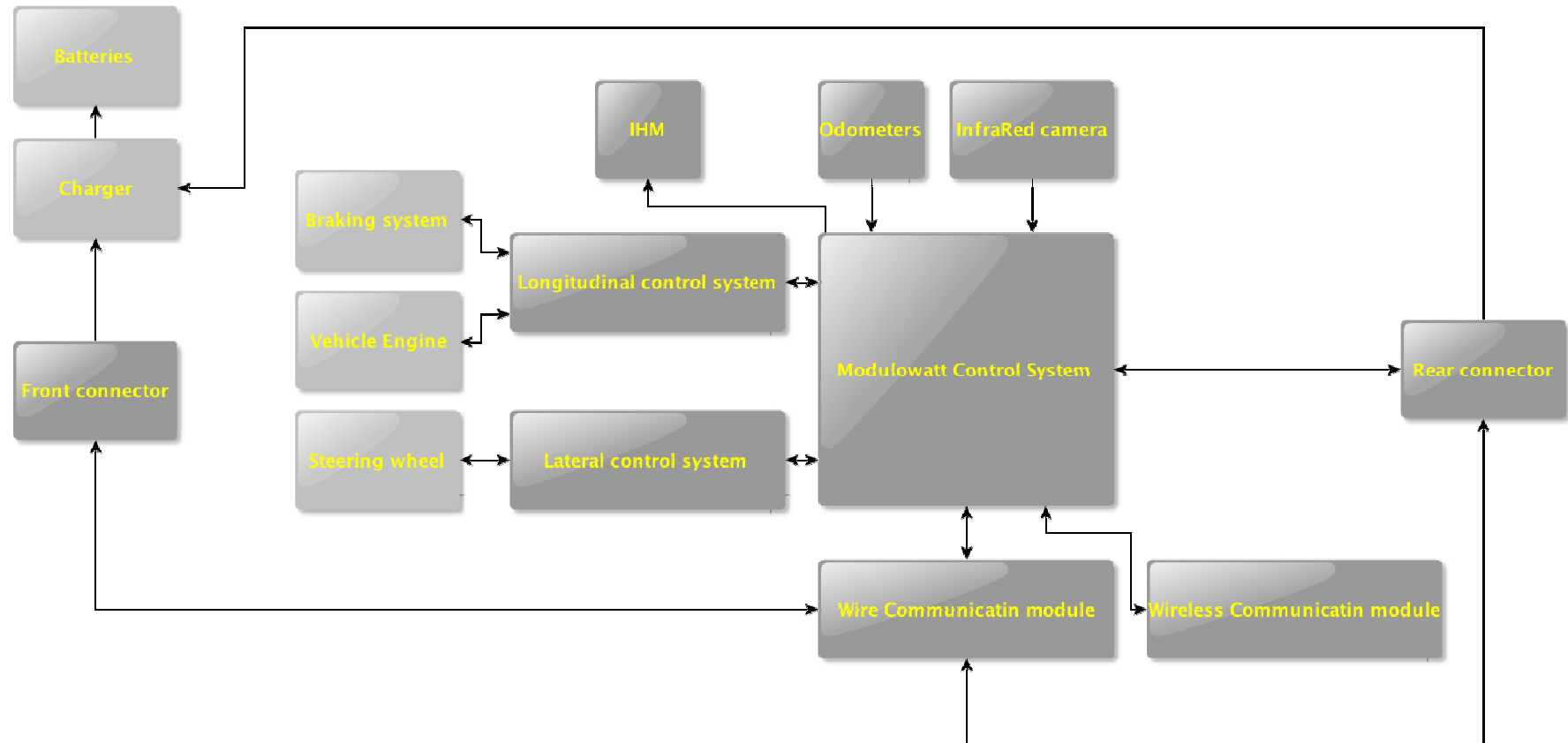
La procédure de connexion

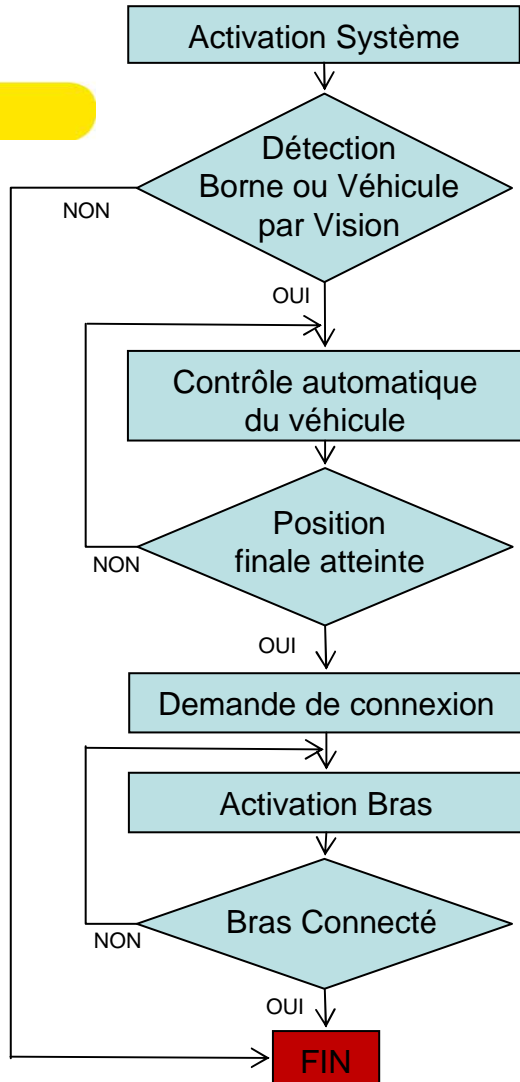
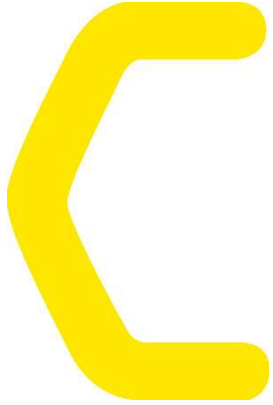


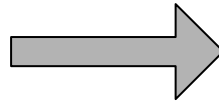
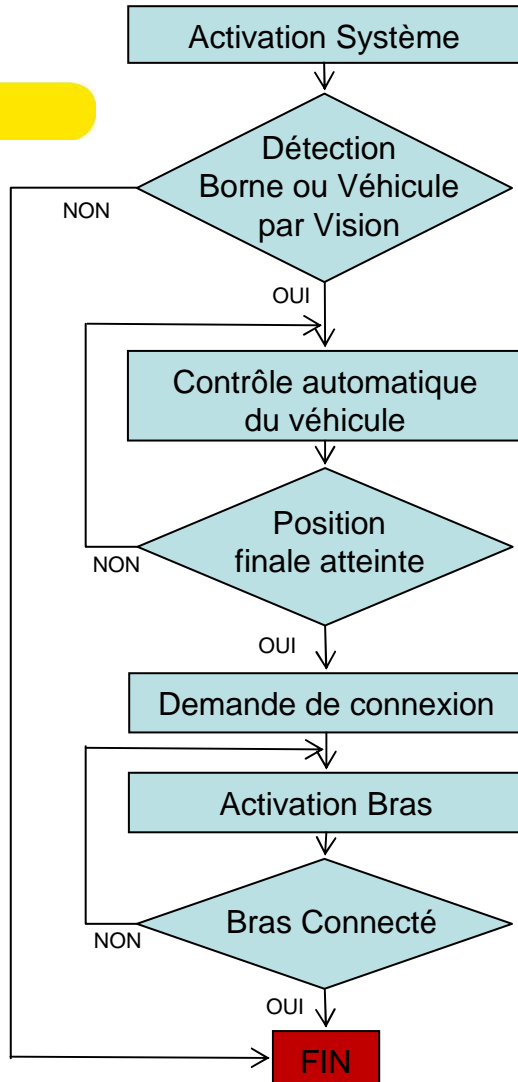
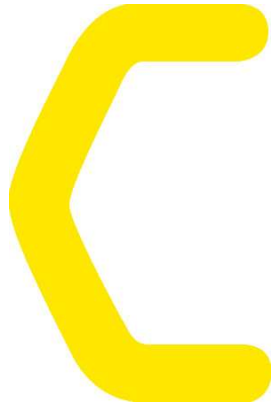
La procédure de connexion à la borne



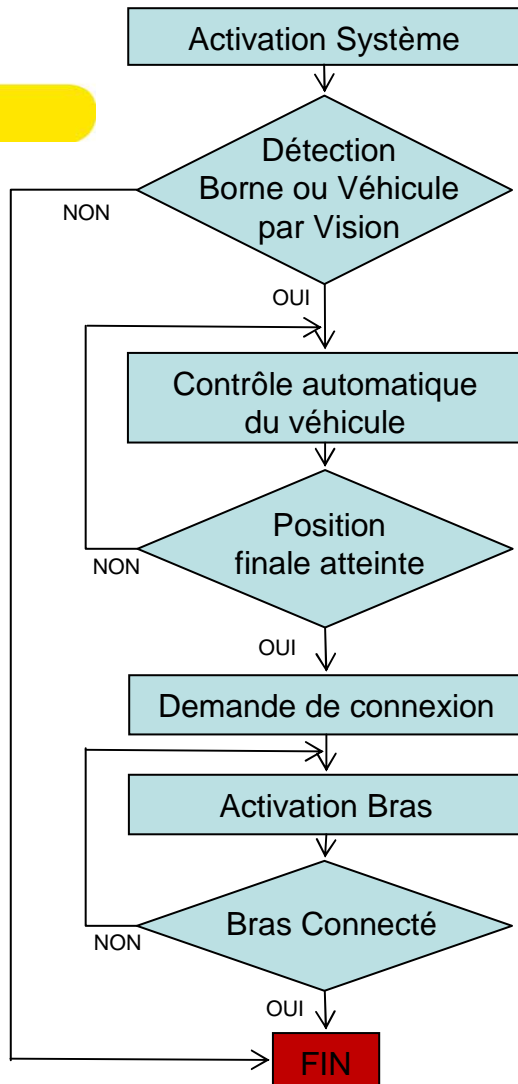
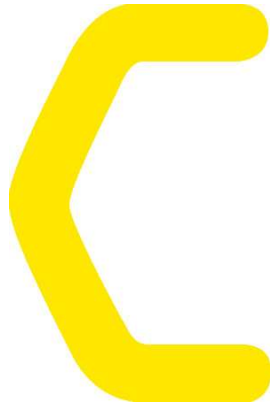
La procédure de connexion à la voiture



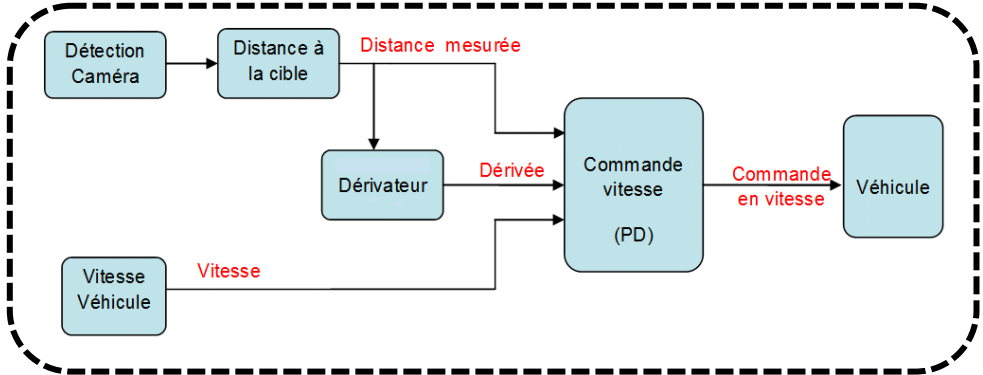


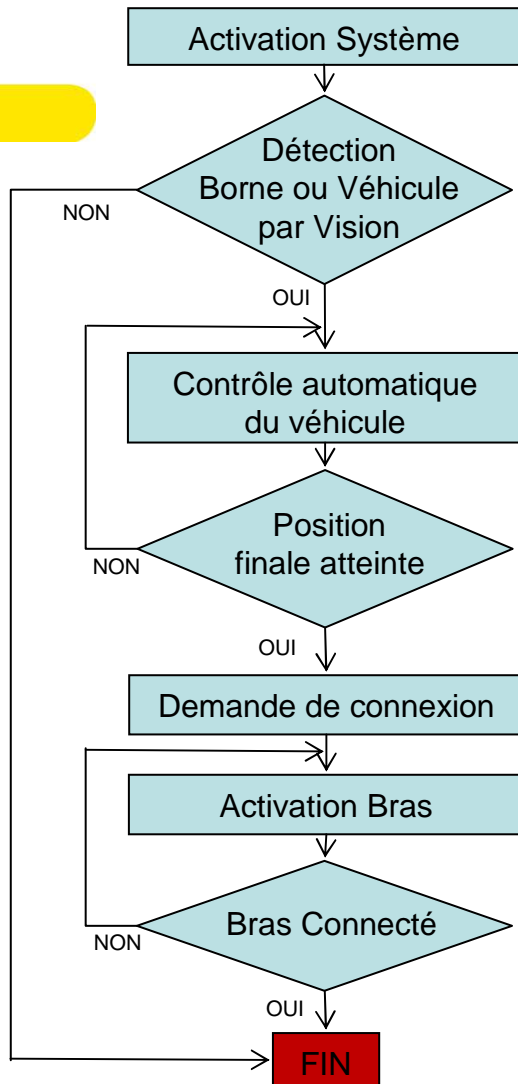
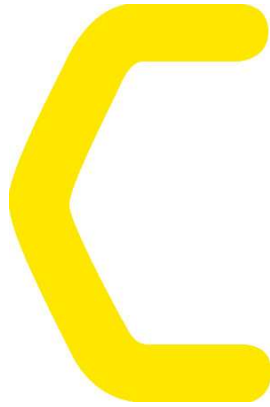


La borne est équipée d'une mire constituée de diodes infrarouges. Le véhicule, lui, est équipé d'une caméra sensible à l'infrarouge. L'algorithme de détection et d'estimation de la position 3D relative du véhicule par rapport à la borne est effectuée sur la base d'une version itérative de l'algorithme POS (Pose from Orthography and Scaling) nommée POSIT

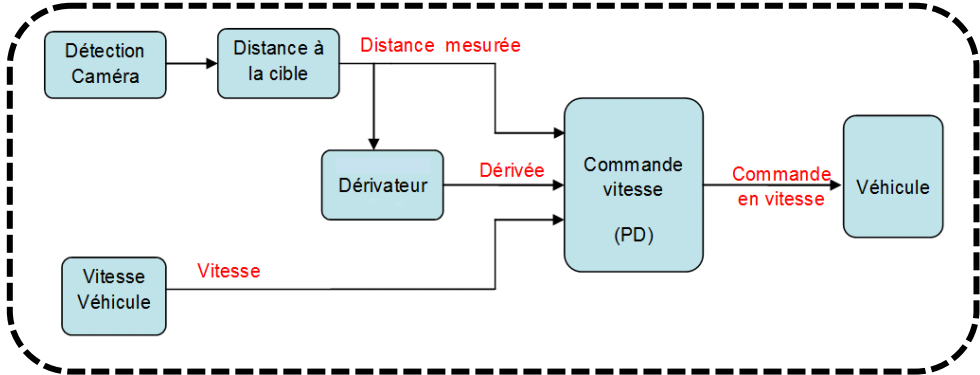


La borne est équipée d'une mire constituée de diodes infrarouges. Le véhicule, lui, est équipé d'une caméra sensible à l'infrarouge. L'algorithme de détection et d'estimation de la position 3D relative du véhicule par rapport à la borne est effectuée sur la base d'une version itérative de l'algorithme POS (Pose from Orthography and Scaling) nommée POSIT





La borne est équipée d'une mire constituée de diodes infrarouges. Le véhicule, lui, est équipé d'une caméra sensible à l'infrarouge. L'algorithme de détection et d'estimation de la position 3D relative du véhicule par rapport à la borne est effectuée sur la base d'une version itérative de l'algorithme POS (Pose from Orthography and Scaling) nommée POSIT



Réseau véhiculaire (ou VANET):

- la technologie IEEE 802.11 P.
- Optimisation du Mobile IPv6,
- NEMO
- routage géographique [9]

