

## РАБОТА СИСТЕМЫ «SARTRE» НА ПОВОРОТЕ

*Севрук Виктор Сергеевич, Крюк Анатолий Васильевич*  
*Научный руководитель – канд. техн. наук, доц. Сергеенко В.А.*

Система SARTRE (SAfe Road TRains for the Environment) обеспечивает управление и безопасное движение каравана автономных автомобилей, движущихся за автомобилем-лидером, управляемым водителем. Использует камеры, радары и лазерные датчики, применяемые в системах адаптивного круиз-контроля, City Safety, датчики движения головного автомобиля, систему обмена данными между автомобилями в колонне.

Предлагается система маневрирования на основе GPS: крутые повороты ведомые автомобили могли бы пройти более качественно - в одно движение руля вместо повторения всех подруливаний водителя-лидера. Разработан алгоритм работы системы.

До поворота система вычисляет вероятные радиусы поворота лидера и ведомых автомобилей. Зная вычисленные заранее радиусы поворота автомобилей и скорость ведущего, ведомые автомобили находят свою скорость движения и корректируют её в случае необходимости в соответствии с заданным алгоритмом.

