
Présentation du projet MoTa

Raïlane Benhacene^{*1,2} and Mathieu Cousy^{*1,2}

¹ENAC - Programme transverse IHM Aéronautique (IHM) – Ecole Nationale de l'Aviation Civile –
France

²Université de Toulouse – Université de Toulouse – France

Résumé

Le projet MoTa étudie une interface tactile intégrée pour le contrôle au sol. Deux axes principaux émergent: fournir au contrôleur un outil ergonomique pour manipuler et visualiser les **trajectoires "taxi"** des différents avions et l'aider à intégrer les futurs mobiles autonomes tels que les taxibots qui automatiseraient le roulage. L'axe IHM Aéro de l'**ENAC** est leader du projet, développe l'interface ainsi que les moyens de simulations et organise le développement itératif pour inclure au plus vite les feedbacks des contrôleurs participants aux démos et intégrer les travaux des autres partenaires. Les différents partenaires du projet sont : *Airbus* pour définir les performances avion au sol et évaluer les bénéfices opérationnels et économiques de la solution, *ISAE* pour l'évaluation pratique et physiologique et *EADS IW* pour la réalisation d'un système multi-agents modélisant les négociations entre mobiles autonomes pour optimiser leurs déplacements. Les améliorations opérationnelles apportées par MoTa permettront de fortement réduire le temps de roulage, diminuer l'impact environnemental et augmenter à la fois la capacité et la sécurité d'un aéroport.

*Intervenant