

PARKING ASSIST SYSTEM

Membri del gruppo

- Cicalini Mattia
- Valente Giorgio
- Vatti Niccolò

Descrizione del progetto

Realizzazione di un sistema in grado di muoversi su quattro ruote motrici e dotato di sensori di prossimità anteriori e posteriori.

Obiettivi primari:

- Pilotaggio dei motori che alimentano le ruote
- Acquisizione dei dati dai sensori di prossimità
- Riproduzione feedback audio tramite speaker quando il sistema si avvicina ad un ostacolo
- Sistema di frenata quando il sistema raggiunge una certa distanza dall'ostacolo

Obiettivo secondario:

- Implementazione di un meccanismo di parcheggio automatico (parking assist system)