**«ИНЖЕНЕРИЯ»**

**ТЕХНИЧЕСКАЯ ДОКУМЕНТАЦИЯ**

**«Модель автоматической парковки»**

Ртищев Андрей Владимирович

Подафа Павел Максимович

Шустов Андрей Алекслеевич

Саламатов Андрей Алексеевич

Бразилевский Ярослав Дмитриевич

---------------------------------------

Продуктовый сектор

Командный кейс №5

---------------------------------------

Руководитель: Кузнецов Илья Николаевич

---------------------------------------

Преподаватель Школы №1347

# Цели проекта

Разработать конструкцию и устройство автоматической парковки. Разработка программно-аппаратного комплекса, способного в автоматическом режиме размещать и забирать автомобиль в автоматической парковке.

# Описание реализации

Конструкция сделана на базе конструктора Vex, с некоторыми деталями, сделанными на 3D принтере и на лазерном ЧПУ.

**Описание технологий**

ИспользовалисьRaspberry Pi, Камера 720p, безколлекторный мотор + драйвер; язык Python + библиотеки: Rpi.GPIO(GPIO пины raspberry pi), opencv(Камера), pyzbar(Расшифровка).

**Исполнители**

Капитан, Программист Ртищев Андрей

Инженер-конструктор Подафа Павел

Инженер Шустов Андрей Алекслеевич Программист Соломатов Андрей Алексеевич

Инженер Бразилевский Ярослав Дмитриевич

**Ссылка**

https://github.com/Andrew-24coop/MPO-Case-5