**25/10/2020**

**תיעוד התחלת פרויקט**

**הכנות מקדימות:**

1. הורדה והתקנת הסימולטור של airsim לשליטה ברחפנים ורכבים על סביבת unreal engine (פלטפורמת (open-source

<https://microsoft.github.io/AirSim>

1. התקנת ספריות רלוונטיות ב python
2. בניית סביבה וירטואלית לסימולטור כולל הגדרות כלי הרכב והחיישנים בהם ייעשה שימוש (בתור התחלה lidar)
3. התנסות בשימוש בספרייה של airsim ב python ועבודה עם הממשקים להפעלת כלי הרכב

**התנסות מעשית:**

שימוש בחיישנים מסוג lidar לזיהוי אובייקטים במרחב כדי לממש הפעלה אוטונומית של כלי הרכב, למנוע התנגשויות ולבצע פעולת חנייה.

(עד כה נעשה שימוש בחישובים על מידע המתקבל מהחיישנים ללא שימוש במנגנון של למידה).