

# Smart city

## Tussentijds verslag

**Groep 6**

KU Leuven Kulak, Wetenschap & Technologie

Academiejaar 2020 – 2021

---

# Inhoudsopgave

<b>1</b>	<b>Eerste hoofdstuk</b>	<b>4</b>
1.1	Sectie-titel . . . . .	4
1.1.1	Deel 1 ontwerpsproces . . . . .	4
1.1.2	Deel 2 ontwerpsproces . . . . .	4
1.2	Planning . . . . .	4
1.3	Planning . . . . .	4

# Inleiding

# Hoofdstuk 1

## Eerste hoofdstuk

### 1.1 Sectie-titel

#### Inleiding

##### 1.1.1 Deel 1 ontwerpsproces

Wat auto moet kunnen en algemeen wat je zal gebruiken. - herkennen lijnen: welke soort sensor (bv reflectie voor lijnen) - stoplicht: kleurensensor, tot stilstand komen blabla - snelheid: massa belangrijk - andere wagens detecteren =, remafstand, massa belangrijk =, stoppen door signaal zodat motoren vertragen - op afstand ingrijpen

##### 1.1.2 Deel 2 ontwerpsproces

Zeer specifiek toelichten waarom je elk onderdeel heb gekozen.

iiiiiii HEAD ===== - reflectie sensor: wrm analoge en niet digitale

### 1.2 Planning

Eerst bestelden we onze materialen. Van deze hebben we CAD-modellen en technische tekeningen gemaakt om inzicht te krijgen in de opbouw. We zijn voorlopig nog bezig met de implementatie en de assemblage van het wagentje.

lllllll AdministratieveDocumenten

# Besluit

Afsluitende tekst.

