

# Smart city

## Tussentijds verslag

**Groep 6**

KU Leuven Kulak, Wetenschap & Technologie

Academiejaar 2020 – 2021

---

# Inhoudsopgave

|       |                                 |   |
|-------|---------------------------------|---|
| 0.1   | Sectie-titel . . . . .          | 2 |
| 0.1.1 | Deel 1 ontwerpsproces . . . . . | 2 |
| 0.1.2 | Deel 2 ontwerpsproces . . . . . | 2 |
| 0.2   | Planning . . . . .              | 2 |

## Inleiding

### 0.1 Sectie-titel

#### 0.1.1 Deel 1 ontwerpsproces

Eerst en vooral is het belangrijk om een idee te krijgen over alle cruciale onderdelen die zullen gebruikt worden in het project.

Een van de basisonderdelen is de chassis. Op dit onderdeel zal alles worden gemonteerd. Het is als het ware de ruggengraat van de auto. Opdat de auto kan rijden zijn uiteraard wielen nodig. In het model dat verder wordt beschreven, worden er twee reguliere ronde wielen gebruikt en één bal caster. Voor de aandrijving van de wielen mogelijk te maken

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

#### 0.1.2 Deel 2 ontwerpsproces

Zeer specifiek toelichten waarom je elk onderdeel heb gekozen.

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

### 0.2 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.

