

Local Path Planning with Moving Obstacle Avoidance based on Adaptive MPC in ATLASCAR2

Tesi di Laurea in Ingegneria dell'Automazione

Relatore: Prof. Angelo Cenedese
Correlatore: Prof. Vitor Santos

Laureando: Alberto Franco

15 Aprile 2019



UNIVERSITÀ
DEGLI STUDI
DI PADOVA

1 Introduction

2 First section

Etiam eu interdum ligula

Nunc mi eros, vulputate in ornare a, viverra eget quam

- Morbi **vitae lacus** porta neque tincidunt sodales
- Proin tincidunt, **neque** at tincidunt mollis
- Ut **lacinia sem a nibh** consequat porttitor

Test

Normal block

Fusce luctus venenatis felis quis semper

Alert block