

UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PADOVA
SCUOLA DI INGEGNERIA
DIPARTIMENTO DI INGEGNERIA DELL'INFORMAZIONE
LAUREA MAGISTRALE IN INGEGNERIA DELL'AUTOMAZIONE

Tesi di Laurea Magistrale

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

Relatore: Prof. ANGELO CENEDESE

Correlatore: Prof. VITOR SANTOS

Laureando: ALBERTO FRANCO

Matricola 1156523

15 Aprile 2019
Anno Accademico 2018/2019