

# 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



universidade  
de aveiro



**Figura:** ATLASCAR2 - Mitsubishi iMiEV elettrica del 2015

# Motivazione e Obiettivi della Tesi



UNIVERSITÀ  
DEGLI STUDI  
DI PADOVA

## Normal block

Fusce luctus venenatis felis quis semper

## Alert block

$$E = (x_1 \vee \neg x_2 \vee \neg x_3) \wedge (x_1 \vee x_2 \vee x_4)$$

## Example block

Proin tincidunt, neque at tincidunt mollis

# Moving Obstacle Avoidance System

*(sistema di anticollisione con ostacoli in movimento)*











# Lane Following System

*(sistema di assistenza al mantenimento della corsia)*







contenuto...