

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

Alberto Franco 1156523

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

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