

# PiCar

Student: Patrick Furtwängler

Python Vorkenntnisse: Keine

## Beschreibung:

In dem Projekt möchte ich ein kleines Auto mithilfe des Raspberry Pi und Python programmieren. Hierzu habe ich ein Kit von Sunfounder gekauft, welches einen Ultra Sonic Distance Sensor nutzt und bereits mit dem im Kit enthaltenen Code etwas von selbst fährt. Dieses würde ich gerne erweitern, vor allem will ich die Funktion einbauen, es fernzusteuern.

In dem Kit ist noch ein Line Tracker enthalten, inwiefern ich diesen Anbinde, kann noch nicht sagen.

## In-Scope:

- Autonomer Modus erweitern/verbessern, welcher fährt und Best möglichst ausweicht. (evtl. kleinen Parkour mit fortschritten)
- Fernsteuerung
- Wechsel zwischen Modus

## Out-of-scope:

- Voll Autonomes fahren
- Objekterkennung

## Nice-to-have:

- Soundmodul
- Line Tracker Einbindung als eigener Modus

