Vision Drive

El objetivo principal del proyecto es crear un sistema capaz de mejorar la seguridad y la comodidad en la conducción de los vehículos de transporte, mediante la implementación de un sistema de control de crucero adaptativo y un sistema de emergencia integrado.

VISION Drive permitirá a los vehículos mantener una velocidad constante y segura en las vías de tránsito, ajustando automáticamente su velocidad para mantener una distancia de seguridad con respecto a los autos que se encuentren delante. Esto reduce la fatiga del conductor y mejora la eficiencia del viaje al adaptarse a las condiciones del tráfico de manera inteligente.

Este tiene un sistema de emergencia integrado el cual busca proporcionar una seguridad al detectar situaciones de riesgo inminente, como colisiones potenciales o frenadas bruscas de otros vehículos. En dichos casos, el sistema activará medidas de seguridad automáticas, como el frenado de emergencia o la emisión de alertas visuales y auditivas, para ayudar a prevenir accidentes o mitigar sus efectos.

Este enfoque busca contribuir a la mejora continua de la seguridad vial y la experiencia de transporte en entornos urbanos y de carretera.

**Integrantes:**

* GAROFALO QUINTANA, Thiago: thiagogarofaloquintana@impatrq.com
* MAZZONI, Teo Jerónimo: teogeronimomazzoni@impatrq.com
* MELERI, Thiago Joaquín: thiagojoaquinmeleri@impatrq.com
* PONCE, Thiago Caín: thiagocainponce@impatrq.com
* RACIOPPI, Giuliano Daniel: giulianodanielracioppi@impatrq.com
* SUAREZ TUDISCA, Simón: simonsuareztudisca@impatrq.com