Nach dem die Realisierung des praktischen Teils nicht erfolgreich war, wurde die Informatische Leistung auf eine Simulation in Javascript fokussiert, damit wenigstens die Programmierung präsentiert werden kann. Diese Simulation benutz P5.js, was eine Javascriptbibliothek ist. In dieser Simulation soll ein Auto in eine Parklücke, welche durch zwei Hindernisse begrenzt ist, einparken. Es gibt hier momentan eine Klasse für das Auto („Car“) und eine Klasse für die Hindernisse („Obstacle“). Das Hauptskript findet sich in der Datei „sketch.js“. Später würde man auch eine Klasse für die Intelligenz des Autos („Agent“) finden. Im jetzigen Zustand wird die Bewegung des Autos durch einen Geschwindigkeitsvektor und einen Beschleunigungsvektor simuliert. Außerdem wird die Ausrichtung des Autos durch die Ausrichtung des Geschwindigkeitsvektors bestimmt. In der aktuellen Version der Simulation ist der Lenkvorgang beim Einparken verfügbar, sodass für eine erste funktionsfähige Version nur noch Kollisionsdetektion und das Benutzen von Sensoren um Kollisionen zu verhindern fehlt.