

Autonom fahrendes Modell (mit GPS und Abstandsmessung)

▼ Hardware

- Karosserie
- Motoren
- Motorsteuerung
- Arduino mit Breadboard
- Bluetooth
- Stromversorgung
- ▼ Sensoren
 - GPS
 - Ultraschall Sensoren (3 im Idealfall)

▼ Software

- Kalibrieren des GPS-Sensors
- ▼ Steuerung und Auslesen von Sensoren
 - richtige GPS-Library finden
 - Scannen der Umgebung nach Hindernissen
- ▼ Verarbeitung des Inputs
 - ▼ Steuerung des Autos
 - Fahren ohne Anzustoßen
 - ▼ Aufzeichnung der Strecke
 - Auslesen des GPS Sensors
 - Senden der Daten an einen PC

▼ Darstellung der Daten

- ▼ Auswahl Software und Erstellen eines Workflows
 - Umwandlung der GPS-Daten in Streckendaten
 - Umwandlung der Streckendaten in graphische Daten
 - Export der Strecke als Datei (evtl. GPX)

▼ **Vorführung**

- Zeitpunkt?
- Strecke testen
- Einblick in Code o.ä.