計畫簡介

本計畫應用了人工智慧與機器人操控的技術，讓模型車可以自己思考如何在跑道上行走、找出最佳的行進路徑、如何避開、超越前方的車輛。我們將傳統的模型賽車加入人工智慧之後，讓賽車可以自己思考最佳的駕駛路徑，模擬車子實際上路的情況。

本計畫架構分為三大部分，第一個部分是利用網路攝影機去辨識可行駛的賽道，以及車輛目前的位置與速率。

第二個部分就是人工智慧，透過我們的攝影機數據來規劃賽車的最佳行進路徑，並遠端遙控賽車。

最後一個則是遙控車的部分，透過射頻裝置獲得人工智慧分析過後的指令，使模型車自行思考、行走。

保存期限：5年

保存期限：5年

保存期限：5年