

OSTBAYERISCHE TECHNISCHE HOCHSCHULE REGENSBURG

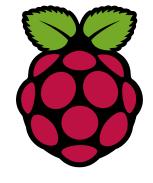


- Autonomes Fahren im freien Raum
- Kollisionserkennung
- Ausweichmanöver
- Optional:
 - Fahrzeugkommunikation
 - Vorfahrtsregelung



Verwendete Komponenten:

- Modellbau-Chassis
- Raspberry Pi 3
- Lasersensor
- Ultraschallsensor
- UWB Sensor



Andreas Arendt, Lukas Geck, Kevin Krämer Martin Pfistermeister, Philip Winand, Andreas Zinkl