|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **CORE 프로젝트 1차 계획서** | | | |
| **프로젝트 이름** | 자율주행 rc카 | | |
| **팀원** | 20205206 운석현 | **20205220** **이바다** | 20205236 이채현 |
| **프로젝트 선정 이유** | | | |
| 평소 자율주행 자동차에 관심이 많아 아두이노를 이용하여 구현해 보고 싶음. | | | |
| **프로젝트 목표** | | | |
| 기존 rc카 및 초음파 센서를 추가한 자율주행 rc카 제작. | | | |
| **프로젝트 구체화 – 시스템 설계** | | | |
| 자율주행 rc카는 기존 rc카의 형태에 초음파 센서를 추가적으로 부착한 형태.  블루투스를 통해 사용자에게 입력받는 컨트롤러와 차량으로 구성.  앱을 통해 사용자에게 입력받은 방향과 속도로 움직임.  초음파센서를 통해 장애물 인식 -> 자동으로 바퀴의 각도를 틀어 장애물을 우회 또는 정지. | | | |
| **프로젝트 구체화 – 하드웨어 설계** | | | |
| 컨트롤러로 사용될 앱은 기존 제공되는 앱 사용.  차량은 기존 rc카 제작을 위해 만들어진 상용 키트에 블루투스 모듈과 초음파 센서 추가.  (아래 사진과 유사한 모습으로 설계 예정) | | | |
| **프로젝트 구체화 – 소프트웨어 설계** | | | |
| 이 부분은 조금 더 공부를 한 후 구체적인 알고리즘 설계가 필요. | | | |