**Planung für Programmierprojekt**

Ich möchte ein Ferngesteuertes Auto programmieren, welches Sicherheitssysteme hat, wie zum Beispiel, dass es automatisch bremst, wenn vorne dran ein Hindernis steht. Es soll möglich sein einer Linie zu folgen, also wie ein Autopilot. Er soll ein Autonomischer und ein Ferngesteuerten Modus haben.

1. Modus (Autonom)

Linie folgen.

Automatisch Hindernisse umfahren.

1. Modus (Ferngesteuert)

Ferngesteuert fahren.

Automatisch abbremsen bei Hindernissen.

Was ist benötigt?

* Microphyton Kenntnisse.
* EV3
* Teile
* Pybricks Kenntnisse.