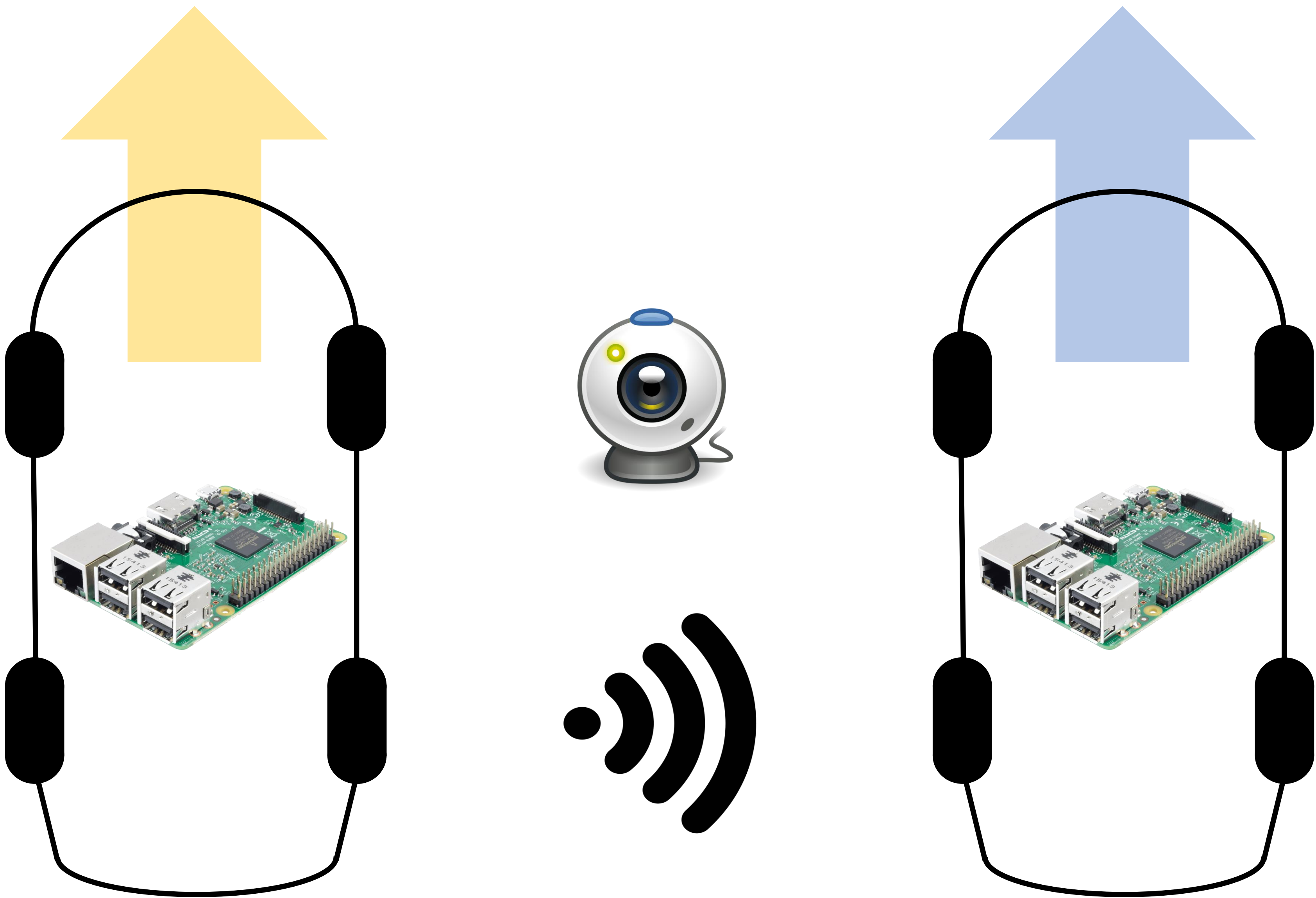
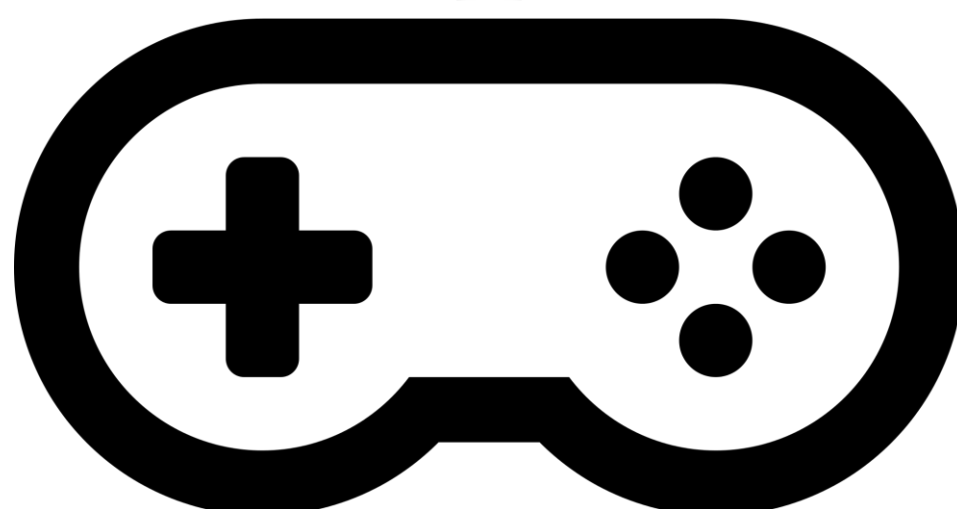


# Sync-Party

Automatisches synchrones Fahren mehrerer Raspberry Pi Modellautos



Abstandsmessung durch  
Ultraschall-Sensor und  
Webcam



Synchronisation der  
Knoten mithilfe von  
WLAN

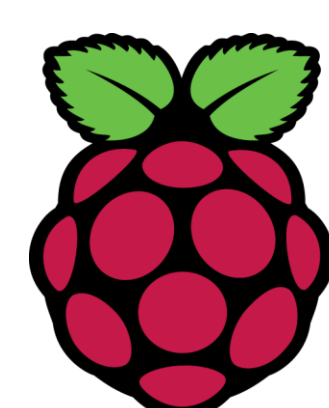
Steuerung aller Fahrzeuge mittels einem  
Controller

Das Ziel des Projekts ist ein Prototyp, welches mit sich selbst skalierbar erweitert werden kann.

Der Schwarm soll dann synchron miteinander fahren, dies wird durch Ultraschall-Sensoren und Webcams sichergestellt.



OSTBAYERISCHE  
TECHNISCHE HOCHSCHULE  
REGENSBURG



**Raspberry Pi**<sup>®</sup>