

Veicolo comandato da remoto

Gruppo formato da:

- Andrea Guatteri
- Silvia Ruffini

Descrizione ed obiettivi del progetto

Il progetto prevede la realizzazione di un veicolo che riceve da remoto la direzione e la lunghezza dello spostamento da effettuare. Gli obiettivi del progetto sono i seguenti:

- frenata di emergenza anteriore e posteriore
- controllo del movimento da remoto tramite modulo Bluetooth
- misura dello spostamento tramite modulo accelerometro presente sulla board
- lock della posizione tramite modulo GPS per controllo dello spostamento effettuato