



## Resumé

I dette projekt udvikles et Cruise Controller system til indbygning i en bil. Systemets primære funktion er at kunne fastholde en hastighed valgt af chaufføren, uanset terrænets form. Derudover bliver der udviklet et display, hvor der blandt andet vil være speedometer, kilometertæller og en indikation af om der cruises. Der bliver også udviklet en alarm som giver en synlig og hørbar indikation, hvis det af en eller anden grund ikke længere er muligt at fastholde hastigheden. Til udarbejdelse af projektet har vi fået stillet en bilsimulator til rådighed, så vi har kunnet teste vores program.

Projektet er udarbejdet med brug af UML, der er baseret på objektorienteret analyse og design, og sourcekoden er skrevet i C++.

Projektet har været delt op i 2 iterationer, hvor vi i første iteration skulle sørge for at systemet kunne cruise og afbrydes. I anden iteration er der blandt andet udviklet et visuelt display, samt en resume knap, der gør det muligt at genoptage en tidligere fastholdt hastighed.

Der er foretaget en demonstration af systemet efter første iteration, og efter anden iteration er der gennemført en endelig accepttest.