

Lane Keeper with OpenCV

- 작성자 : 27기 18이기진
- 작성일 : 2021. 11. 20

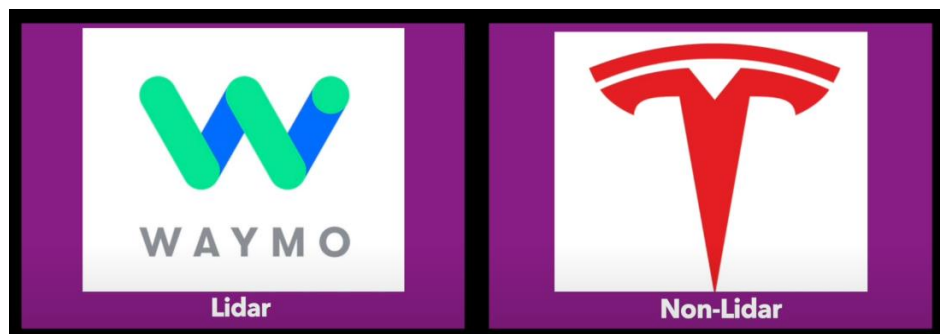
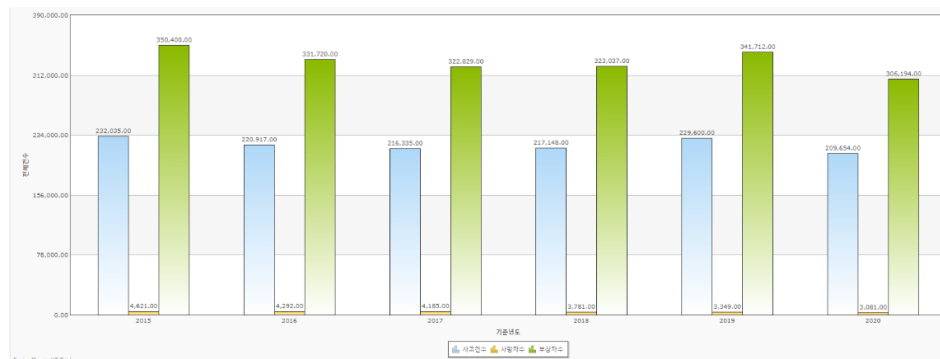
개발 동기 및 목적

-교통수단은 인류에게 있어서 필수적인 요소이다.

-인간의 실수로 인해 그동안 많은 교통 사고 및 피해가 발생해 왔다.

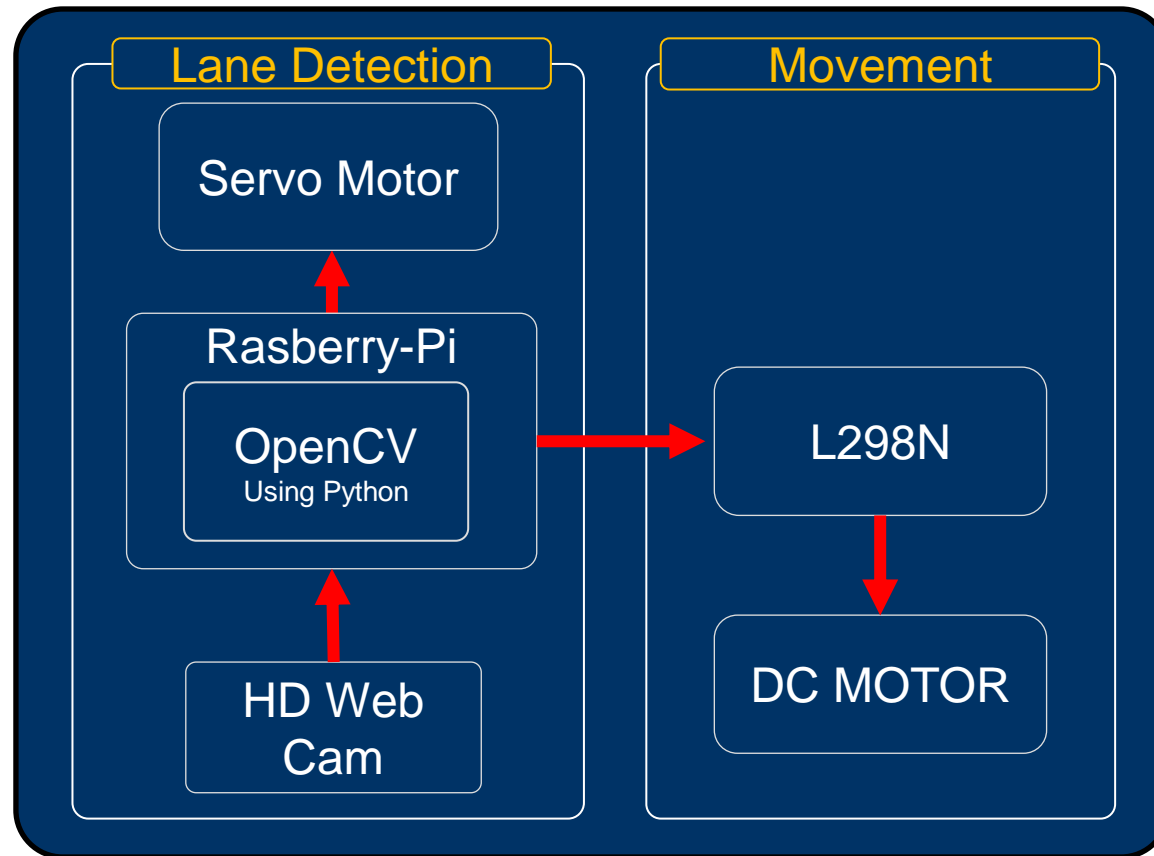
-자율주행의 구현을 통해 인명 사고 및 경제적 피해를 줄일 수 있다.

-라이다를 사용하지 않고, 영상처리를 통해 효율적인 자율주행을 구현 하고자 한다.



개발 내용

□ System Architecture



작품설명

1. 정해진 트랙 위에 자동차를 놓는다.
2. 양쪽 차선을 감지하여 벗어나지 않고 자동주행을 한다.
 - 웹캠 영상으로 차선 감지 후 차 전방 목표지점을 계속 업데이트
3. 노상에 물체가 갑자기 출현하면 급정지한다.
 - 초음파 센서를 사용해 10~20cm 전방에 물체 감지시 정지