

lane_detect

Introduction

这是一个用来检测车道线的ROS包，通过订阅图像消息进行车道线检测，发布车道线检测渲染的结果以及离散的车道线数据点。

订阅的消息如下：

- /usb_cam/image_raw [sensor_msgs/Image]

发布的消息如下：

- /usb_cam/image_lane_detected [sensor_msgs/Image]
- /laneDetectQuality [lane_detect/LaneDeectResult]

发布的服务如下：

- laneDetect [lane_detect/LaneDetector]
-

Build

Prerequisite

该软件包依赖[ROS Kinetic](#)，[OpenCV 3.0](#)及以上 以及[LCM](#)

- ubuntu 16.04
- ROS kinetic
- OpenCV 3.0
- lcm

compile

```
1 | $cd your_catkin_ws
2 | $catkin_make
```

Usage

- 离线rosvbag测试
 1. 下载[rosvbag](#)
 2. 输入下面的命令

```
1 | $rosvbag play xx.bag
2 | $roslaunch lane_detect lane_detect.launch
```

- [在线测试](#)

Acknolgement

如果想了解更多信息，请访问[环宇智行](#)。

