

2020/08/18 4차회의

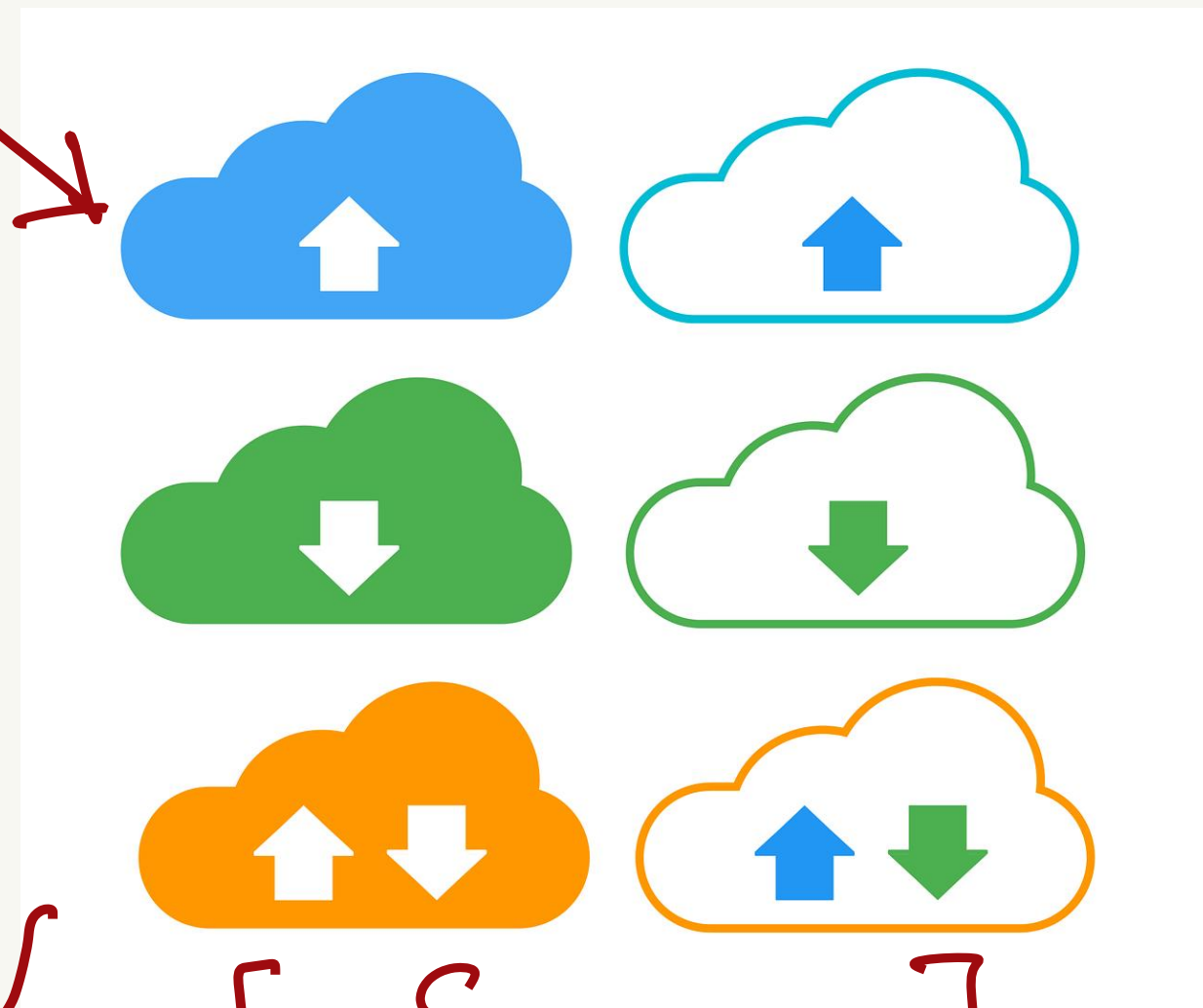
주제

자율주행을 위한 사각지대 이동 물체 인지 및
추적·경로 예측 기술 개발



- 차량간 통신을 전제로 A차량의 사각지대에 있는 위험요소를 다른 차량 (B, C 등) 이 인식하여 A차량에 위험요소의 정보를 제공한다
(Obj 클래스, Obj 상대좌표 (x, y), B차량 절대좌표 (x, y))
- 위험요소의 위치를 절대좌표로 변환하고 Map상에 표시한다.
- 실시간으로 입력받은 위험요소 위치정보에 칼만 필터를 적용하여 움직임 경로를 예측한다.
- 네비게이션 지도정보와 합쳐 스크린에 띄워준다.

B.C로부터 받은 데이터

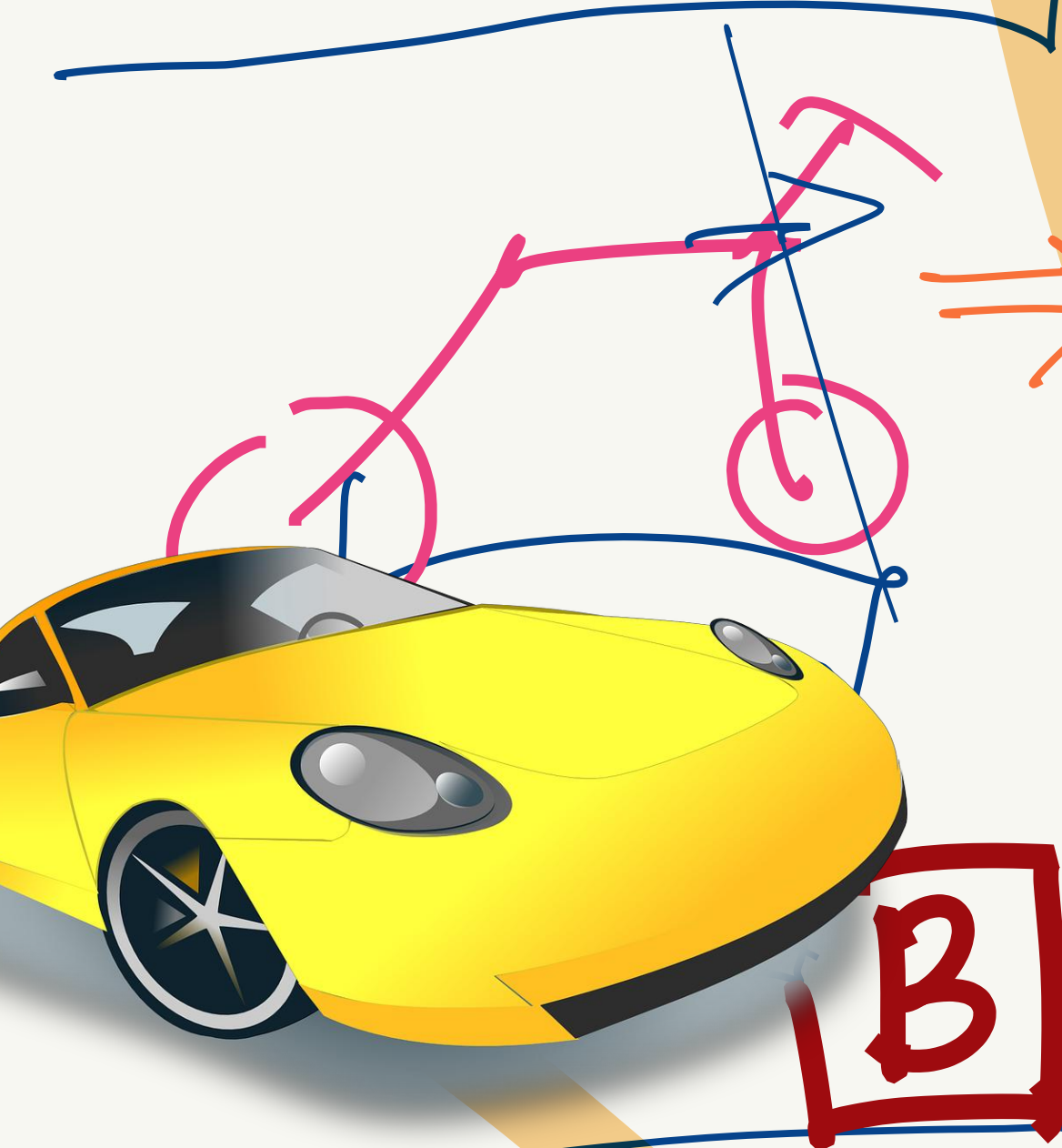


[Server]

data
전송

사각지대

사각지대



건물

[운전자 차량 A]

