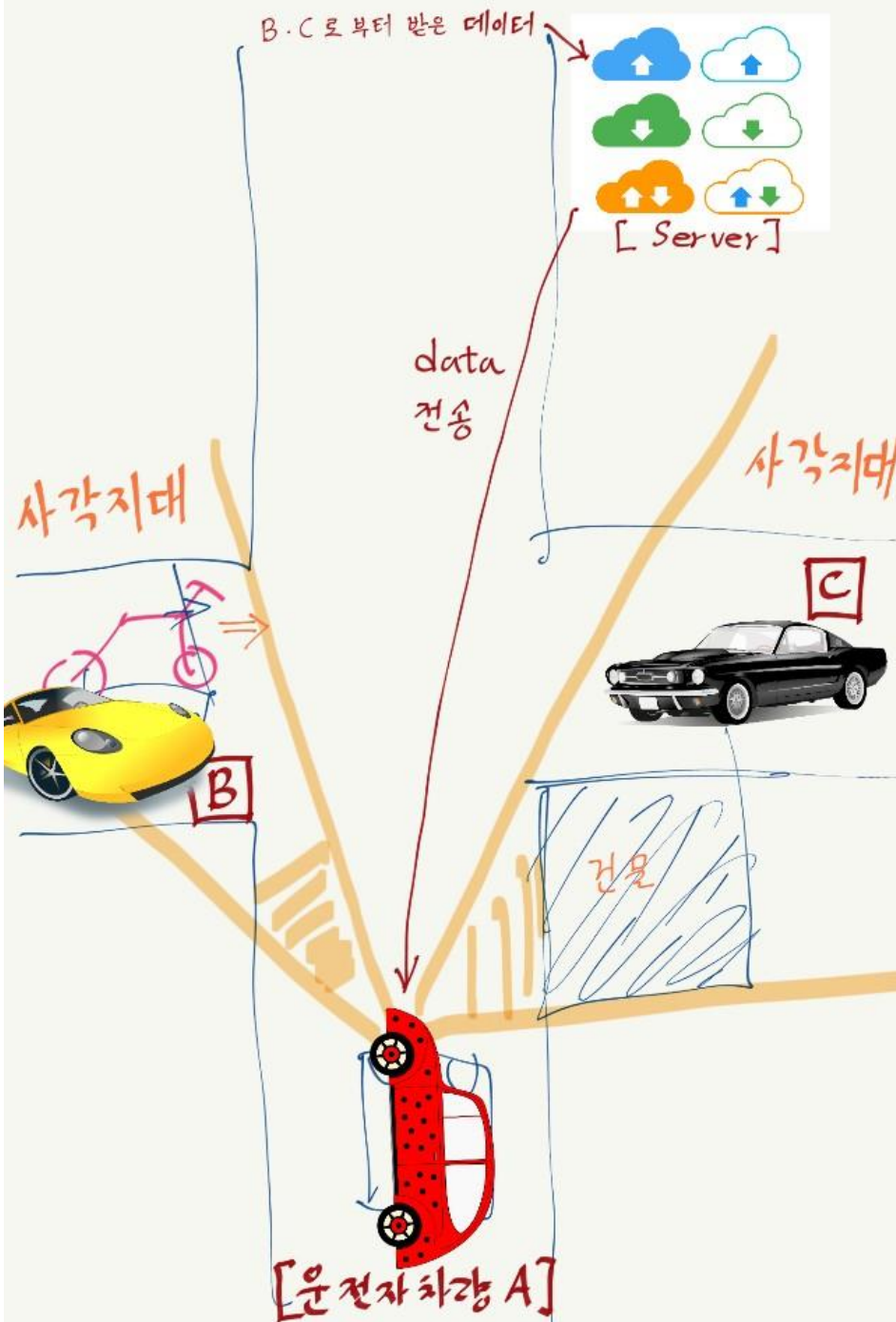


**자율주행을 위한 사각지대에 존재하는
위험요소 인지 및 추적 , 경로 예측기술 개발**





- 차량간 통신을 전제로 A차량의 사각지대에 있는 위험요소를 다른 차량(B,C)에서 인식을 하고 서버에 데이터를 전송한다.

예시 : [B차량 절대좌표(x,y) , 위험요소class_num, ,위험요소의 상대좌표(x,y)]

- A차량은 자신의 절대좌표와 비교하여 근거리 에 있다고 판단되는 차량들의 정보(B,C)를 선별 하여 서버로부터 데이터를 받아온다.

- 위험요소의 상대위치를 절대좌표로 변환한다.
- 입력받은 위험요소 위치정보에 칼만필터를 적용하여 움직임 경로/속도를 예측한다.

- 네비게이션 지도정보와 합쳐 스크린에 그린다.

=====

- 차량간 통신이 가능하다는 전제하에 프로젝트를 진행

- 위험요소(이륜차,보행자)를 검출하고 움직임 경로와 속도까지 예측하는것을 우선과제로 삼는다.

- 차량간 절대 좌표를 잡기 위해서 LIDAR를 활용하여 Mapping정보를 받아올 수 있어야함.
(시간적 여유가 있으면 이 부분까지 구현 예정)