Camera vs Lidar

ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΙΚΗ ΓΕΩΜΕΤΡΙΑ & Εφαρμογές 3Δ Μοντελοποίησης – Εργασία 4

Ζωγράφου Μαρία Νίκη

ΑΜ: 1096060

ΠΕΡΙΕΧΟΜΕΝΑ

[ΜΕΡΟΣ Α 2](#_Toc201239662)

[Α1 2](#_Toc201239663)

[Τρόπος με color spaces 2](#_Toc201239664)

[Τρόπος με DBSCAN 2](#_Toc201239665)

[Α2 2](#_Toc201239666)

[Computer vision approach 2](#_Toc201239667)

[Yolo 2](#_Toc201239668)

[ΜΕΡΟΣ Β 3](#_Toc201239669)

# ΜΕΡΟΣ Α

## Α1

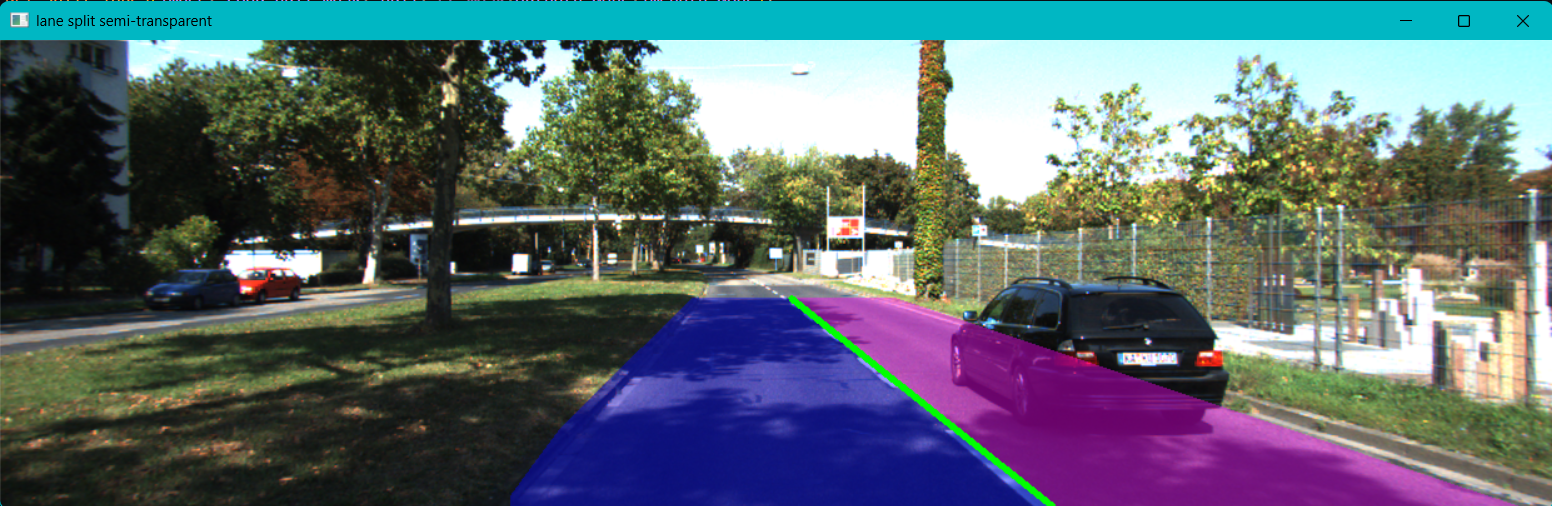
### Τρόπος με color spaces

road\_detector\_A1.py

Πιο αργος συνηθως πιο ακριβης

road\_tester() για μεγαλου δρομους +XVRISMOS SE DYO LWRIDES

large\_tester() για δυσκολους περιεργους δρομους



### Τρόπος με DBSCAN

Πιο γρηγπρπς απαιτηση ταχυτητας

A1A2.PY

## Α2

### Computer vision approach

obstacle\_detection\_cv\_A2.py

bounding box Πιανει ουρρανο στη 40 διαλεξε μερικες καλες φωτο!!!

Δουλευει με Import tou road\_detector\_A1.py

### Yolo

A1A2.PY

# ΜΕΡΟΣ Β