[Document title]

[Document subtitle]

HP

[Course title]

# 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

## 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

# ΜΕΡΟΣ Β