

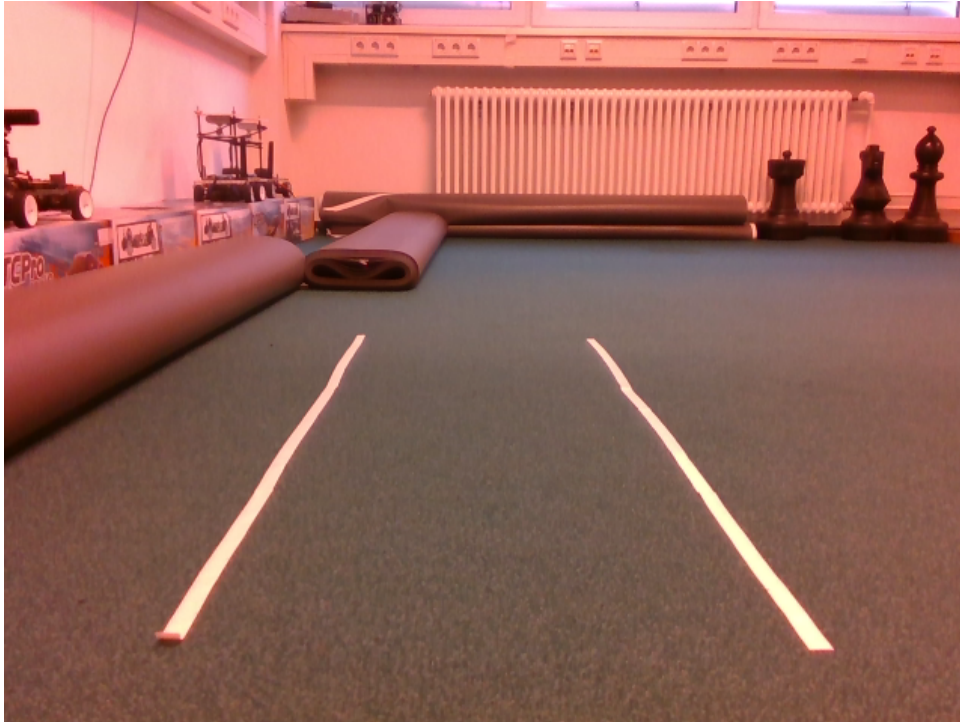
1	2	Σ

Prof. Daniel Göhring
Robotik, WiSe 18/19

Übung 05

Dominik Dreiner, Mai-Phú Pham, Yichi Chen

2. Lane segmentation (5 Punkte)



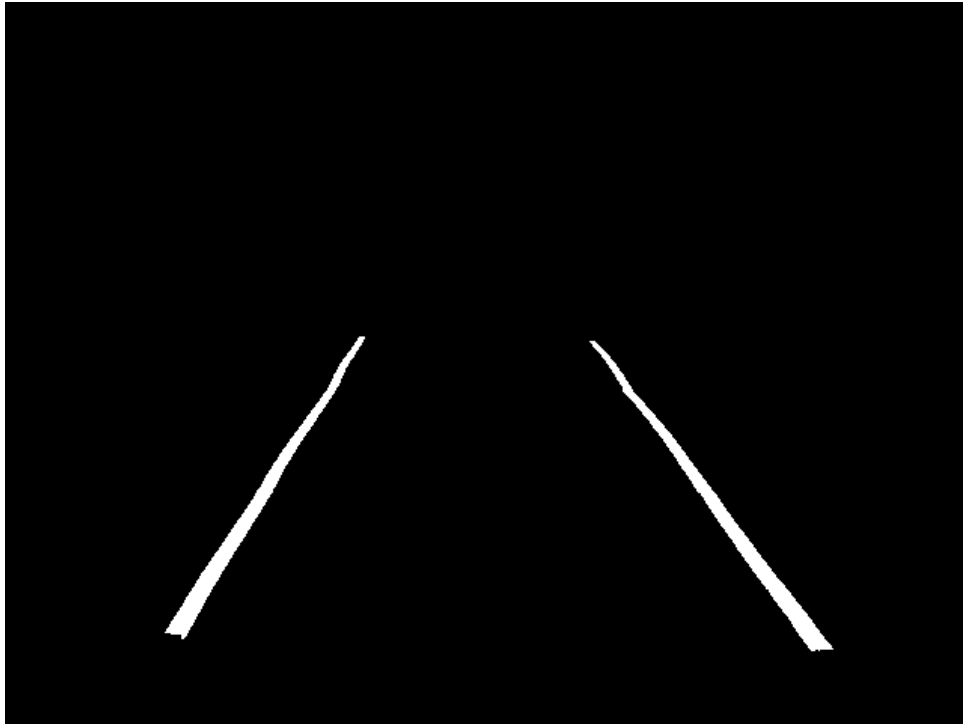


Abbildung 1: Das aufgenommene Bild

3. Getting the line equation (5 Punkte)

Unser Code für Aufgabe 3 befindet sich im Link https://git.imp.fu-berlin.de/phup/robotik-uebungen/blob/master/assignment_5/assignment_5.py.

https://git.imp.fu-berlin.de/phup/robotik-uebungen/blob/master/assignment_5/assignment_5.py.

Für den RANSAC-Algorithmus wurde die scikit-learn Bibliothek

https://scikit-learn.org/stable/auto_examples/linear_model/plot_ransac.html verwendet.

Außerdem wurden die Linien auf die linke Kante reduziert.

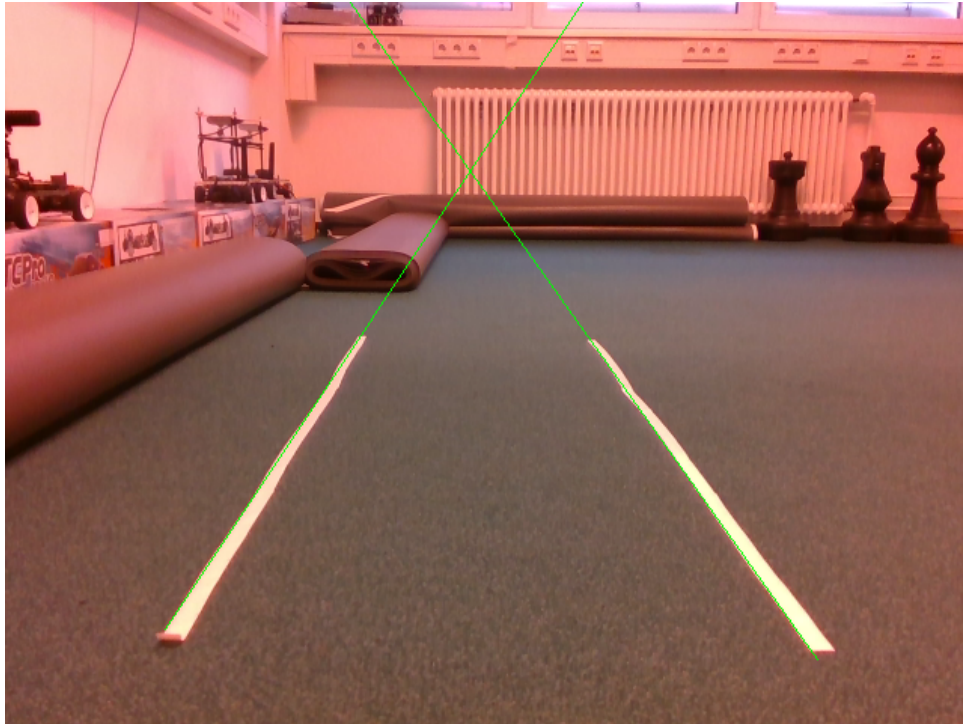


Abbildung 2: Die eingezeichneten Linien

Die Linienfunktionen (mit gerundeten Werten) waren:

$$\begin{aligned}y_l &= 1,40 \cdot x_l - 323,06 \\y_r &= -1,51 \cdot x_r + 576,78\end{aligned}$$