실행방법 :

저희 8기 A반 4조의 젯슨이 2대를 대여하셨다면 아래와 같이 실행시켜 보시면 되고 부수지는 말아주세요.

jetson\_main\_class.py 실행후 1번을 누르면 마스터 차량 혼자 자율주행하다가 opencv 창을 클릭한후 q를 누르면 창이 닫히면서 다시 커맨드 입력으로 넘어갑니다.

2번을 누르면 마스터차량 혼자 자율주행을 하다가 슬레이브 차량 폴더의 Aruco\_traker.py 파일을 실행시키면 마스터차량의 주행이 멈춘 후 슬레이브 차량의 카메라의 아르코 마커 인식하면 주행을 시작합니다.

Leader\_V2V.py + follwer\_V2V.py 파일 역시 위와 똑같이 실행할 수 있으며리더차량의 영상정보를 전전달하면서 주행하는 파일입니다. 그러나 슬레이브 차량의 아르코 마커 인식 문제가 생겨 실제 시연에서는 사용하지 않았습니다.

Arudino\_test2.py -> 모터제어 테스트용

Collect\_traing\_data\_jetson\_nano.py -> 키보드로 동키카를 제어하여 트랙 데이터 수집

**Jetson\_main\_class.py -> 마스터 차량 자율주행 실행 파일**

Leader\_V2V.py -> 슬레이브 차량에 영상정보 송신 파일

model.py -> 자율주행에 사용된 모델 파일

show\_npz.py -> 모의주행시 수집된 데이터의 레이블링 확인용 파일

Gamepad.py -> 게임패드로 동키카 제어