

laneDetector

- originalImage : cv::Mat
- grayImage : cv::Mat
- noiseImage : cv::Mat
- edgeImage : cv::Mat
- maskImage : cv::Mat
- lines : std::vector<cv::Vec4i>
- leftRightLines : std::vector<std::vector<cv::Vec4i> >
- lane : std::vector<cv::Point>
- imageCentre : double
- leftB : cv::Point
- rightb : cv::Point
- leftSlope : double
- rightSlope : double

- + rgbToGray(cv::Mat originalImage)
- + noiseFilter(cv::Mat grayImage)
- + edgeDetector(cv::Mat noiseImage)
- + mask(cv::Mat edgeImage)
- + houghTransform(cv::Mat maskImage)
- + lineSegregation(std::vector<cv::Vec4i> lines, cv::Mat edgeImage)
- + regression(std::vector<std::vector<cv::Vec4i> > leftRightLines, cv::Mat originalImage)
- + showLanes(cv::Mat originalImage, std::vector<cv::Point> lane)