

卒業論文

敵対的生成ネットワークを用いた白線補完

English Title

所属	新潟大学工学部情報工学科・林隆史研究室
在籍番号	T16I273C
氏名	小松 耀人

概要

近年高齢者による事故も増え自動運転への期待も高まっているが、現在自動運転で多く使われている高精度地図が完成している道路は先進国の道路全体で1%未満に過ぎない。

そこで、完全な自動運転の実現には自車の周りの状況を把握しその情報をもとに適切な進路を選択することが不可欠である。

しかし、一般道路は白線が途切れていたりかすれていたりする場所が散見され、これらが道路状況を把握することの障害となっている。

そこで、この論文では敵対的生成ネットワークを用いて、白線を補完する手法を提案する。

Abstract

English Abstract Here

目 次

1	はじめに	1
---	------	---

1 はじめに

近年自動運転への需要が非常に高まっており、

参考文献

[1] サイト名

<http://google.com> (yyyy 年 mm 月 dd 日アクセス)

[2] 著者, 書籍タイトル, 出版

謝辞

本研究を進めるにあたり，ご指導を頂いた林隆史教授に厚く感謝申し上げます．また，日常の議論を通じて多くの知識や示唆を頂いた林隆史研究室の皆様に感謝いたします．