深度学习：

深度学习在自动驾驶上的应用：

<http://blog.csdn.net/c602273091/article/details/53946217>

计算机视觉在自动驾驶上的两个应用：

一、障碍物检测   
 算法主要有以下三种：1. 基于特征的;2. 基于光流场的;3. 基于立体视觉的。  
二、道路检测   
 现实中的道路多种多样，在加上光照、气候等各种环境因素的影响，道路检测是一个十分复杂的问题，通常采用的假设有：1特定兴趣区域假设;2道路等宽假设;3道路平坦假设。另外，道路平坦假设也为障碍物定义提供参考。 