



# 허프 변환 차선인식주행

프로그래머스 자율주행 코스 1기 조정민



## 해결 방식

1. ROI영역설정
2. GrayScale변환
3. Threshold적용
4. HoughLinesP적용
5. 기울기값으로 필터링
6. 수직에 가까운 선검출 : 직선구간, 선검출x: 커브구간



영상 링크

<https://youtu.be/B8aNUJRj4Gs>