

창업연계공학설계입문

성정규

박정명 백연선 신지효 조주현

3분반 4조



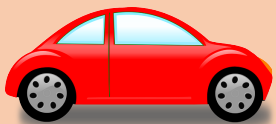
목차



구현하고자 한 기능 소개



시행착오



최종 결과



느낀 점, 아쉬운 점

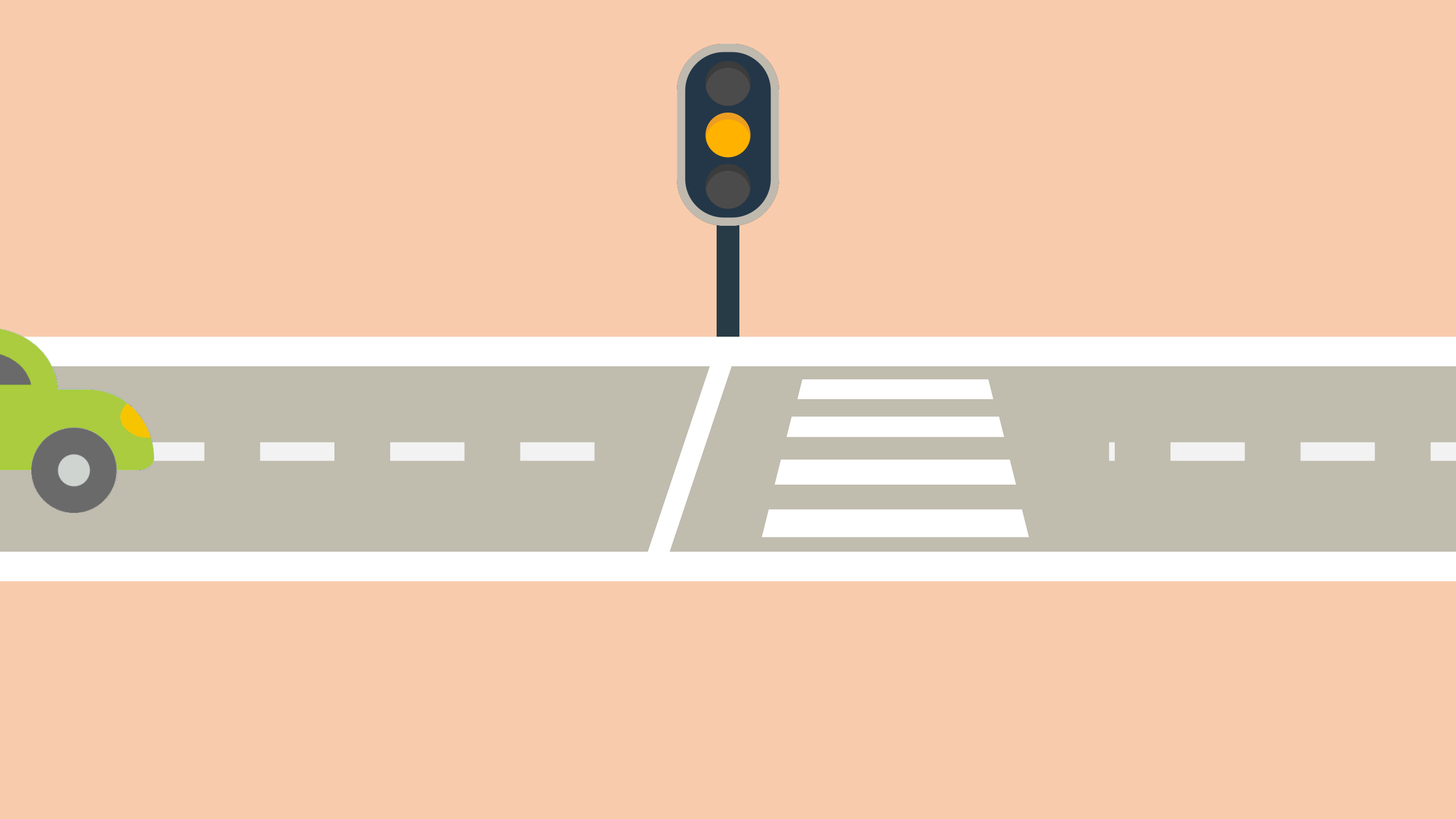
구현하고자 한 기능

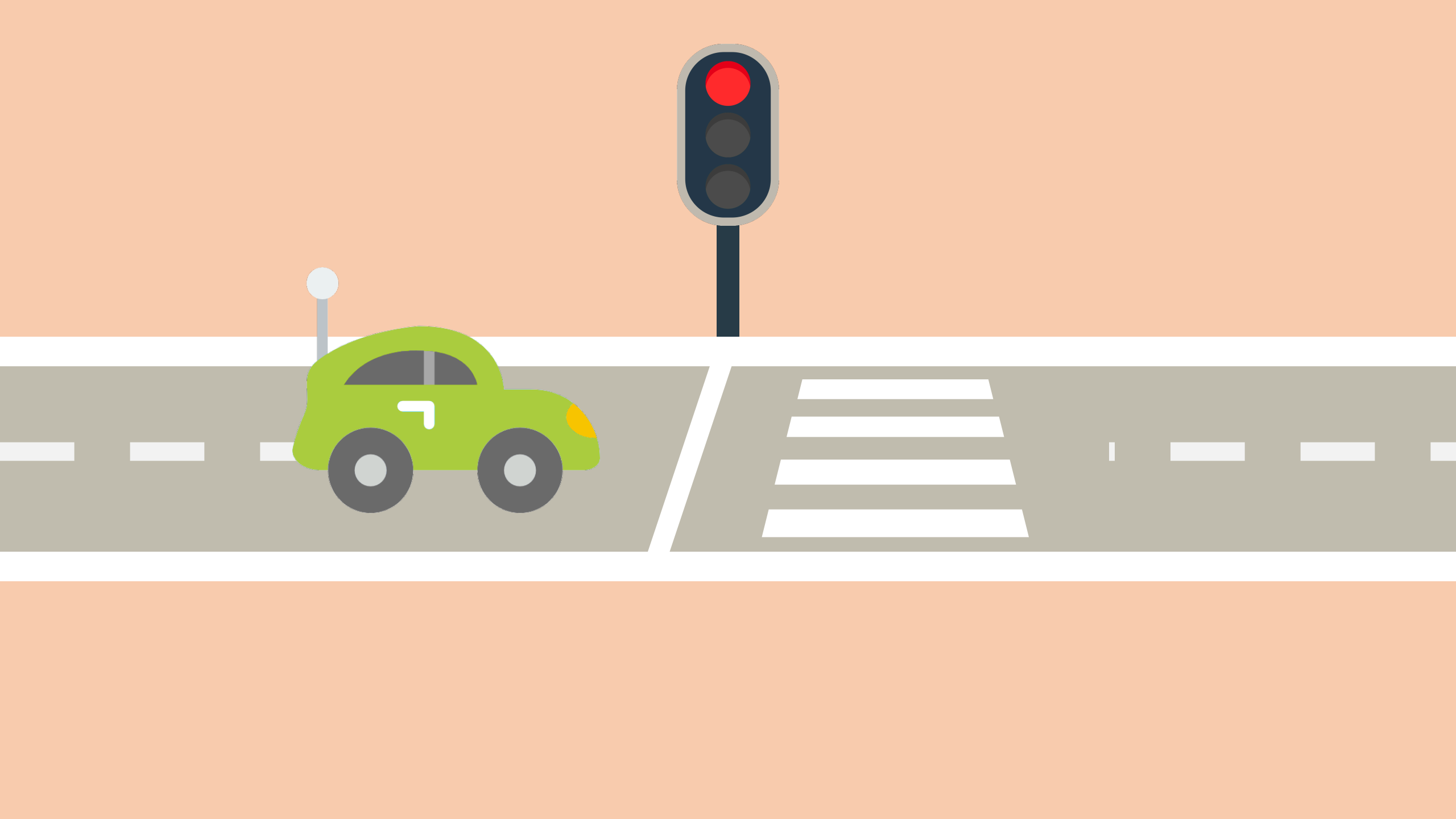
1

신호에 따라 주행하는 기능

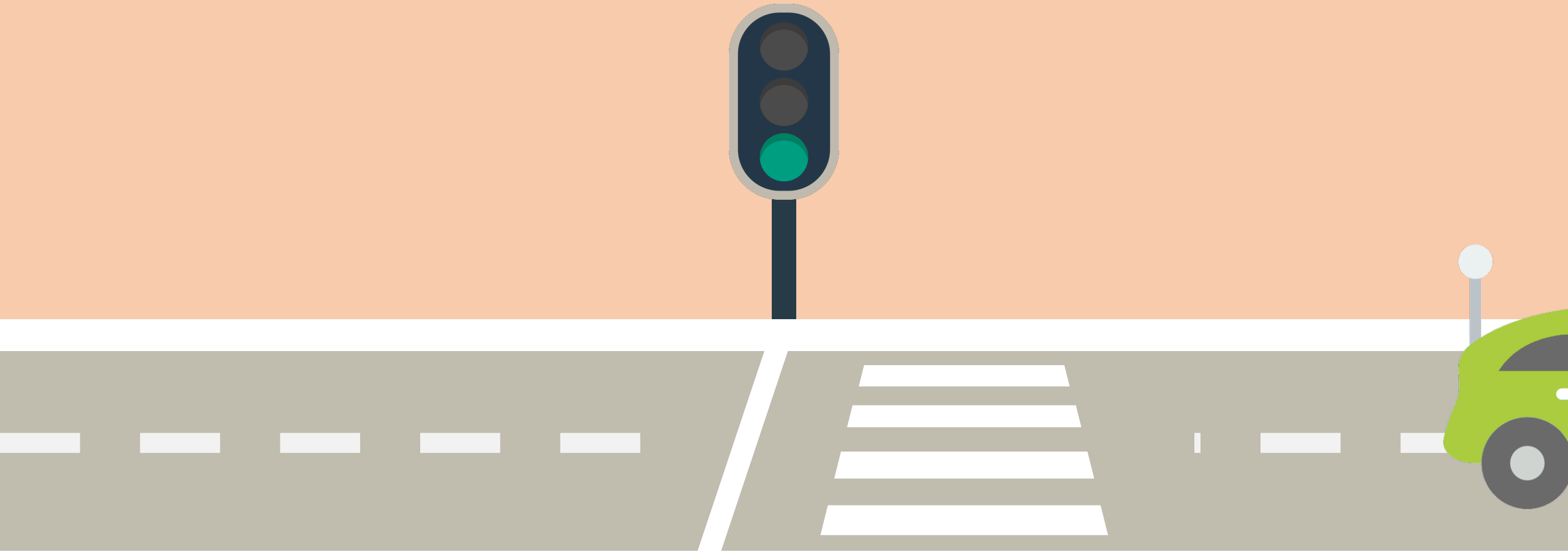
빨간 불 : 주행 정지
주황 불 : 속도 조절
초록 불 : 주행 시작











신호체계를 탐지하고 신호에 따라 주행하는 자동차 구현

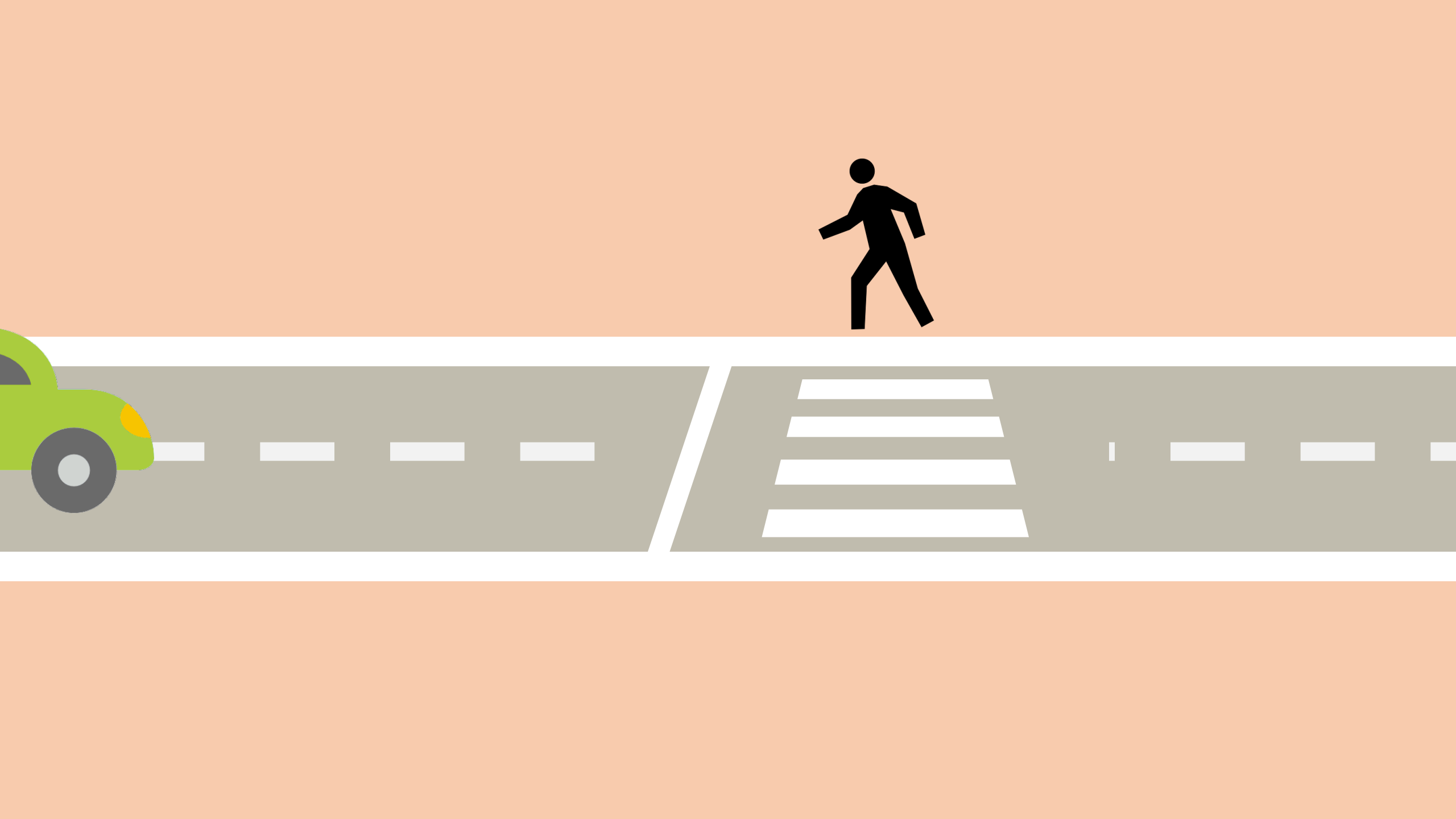
구현하고자 한 기능

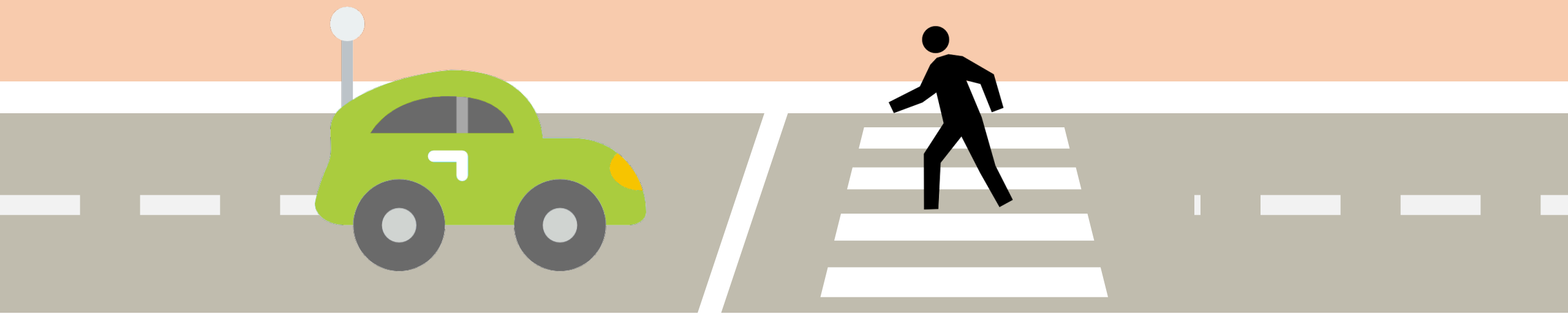
2

장애물(사람) 탐지 시 정지

정지 후
장애물 사라지면
다시 주행











장애물 탐지 시 정지 후 장애물 사라지면 재주행하는 자동차 구현

구현하고자 한 기능

구현하고자 한 기능들

시행착오

1

신호에 따라 주행하는 기능
빨간 불 인식 후 정지하여 주행을 멈춤

2

장애물(사람) 탐지 시 정지
장애물 탐지 실패



차선 인식 실패

시행착오

시행착오

최종결과

최종 결과

느낀 점