

1. LDW

- ① set RoIs
- ② Line detection
- ③ Line filtering
- ④ determine LDW

2. Front car moving

- ① my car is not moving, \rightarrow backward... sub... ..
- ② set ROI - front car
- ③ back... sub... in a ROI
- ④ determine F.C.M

<L.D.W>

조건: 미리 정한 만큼에서 이진 프레임의 lane departure를 검사.

