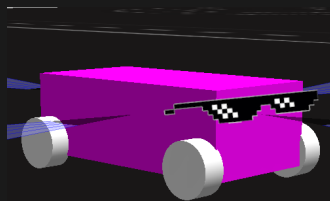


Entwicklung eines autonomen Fahrzeugs

Sven Thomas & Maximilian Biebl

Technische Hochschule Mittelhessen



Inhalt

- 1 Linienenerkennung und Lenkung
 - Erste „naive“ Idee und Probleme
 - Weiterentwicklung der ersten Idee
 - Lenkwinkelbestimmung

- 2 Überholmanöver
 - Einleitung des Manövers
 - 5 Phasen des Manövers

Idee: Aus den Vektoren „Druschnittsvektor“ bilden und anhand dessen Lenkwinkel bestimmen



Problem

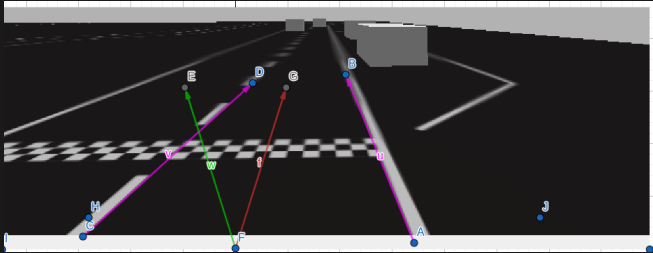


Abbildung: Problem wenn zu weit rechts

Problem

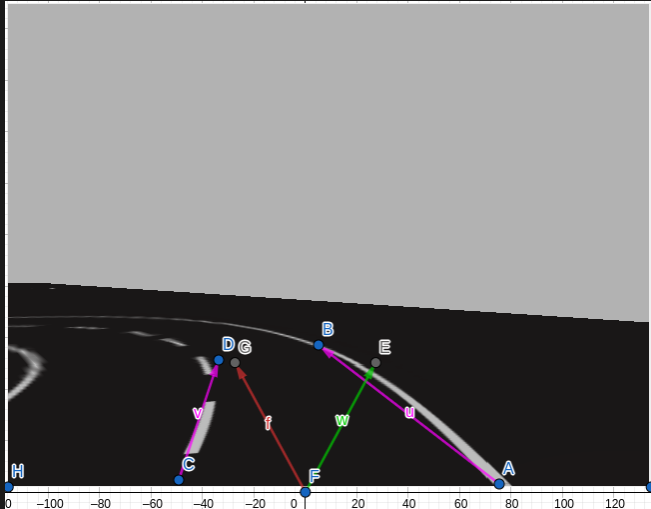
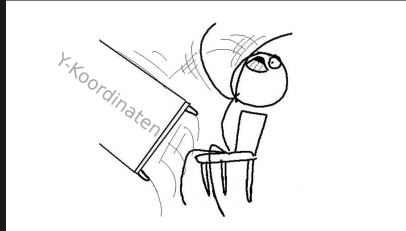


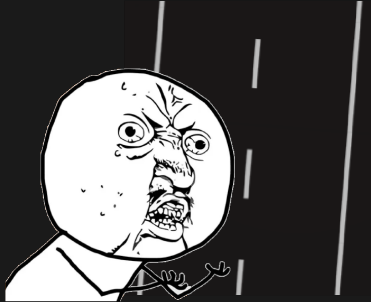
Abbildung: Problem in der Kurve

Wer brauch Y?



- Erkenntnis: wir brauchen nur X-Koordinaten um Mitte der Linien zubestimmen
- Anhand des „Durschnitts-X“ und der Bildmitte/Automitte wissen wir in welche richtung wir müssen.
- Wie weiter die beiden X-Koordinaten getrennt sind um so stärker müssen wir lenken

Probleme mit Mittellinie



- Houghline zu empfindlich \Rightarrow zuviel „Beifang“
- Houghline zu grob \Rightarrow Probleme bei Kurven
- einfach Aussenlinie nehmen und $1,25\times$ des Durchschnitts-X als Soll-Fahrbahn

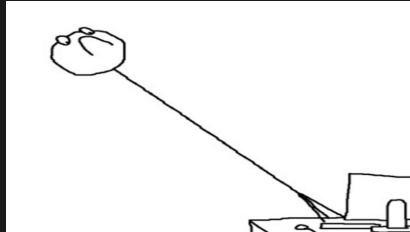
”Discopumper-Algorithmus” für Region-of-Interest

- roi bekommt festen Startbereich
- wir nehmen erstmal alles was wir bekommen an X-Koordinaten
- wenn wir nichts finden müssen wir breiter werden
- wenn wir immer noch nichts finden nehmen wir das letzte was wir hatten



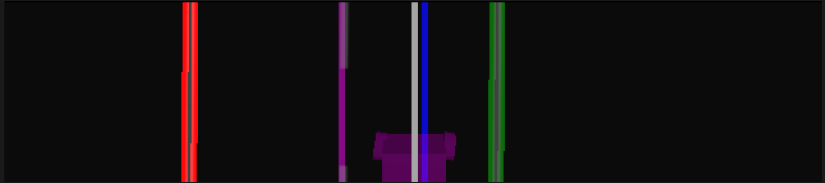
Abbildung: Unterschiedlich große roi

Verbesserung durch Top-Down-View



- Optimierung durch Top-Down-View
- Kamera schaut senkrecht vor dem Auto nach unten
- könnte realistischer werden, durch Bildtransformation zu einem "pseudo" Top-Down

Top-Down-View

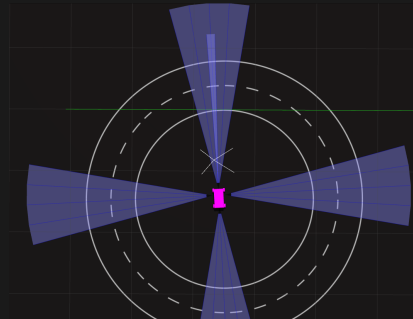


- linke Linie
- rechte Linie
- errechnete Mittellinie
- Bildmitte \Leftrightarrow Automitte
- 1.25-Fache der Mittellinie \Rightarrow Soll-Fahrbahn

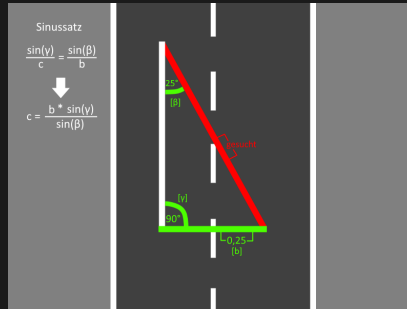
$\Rightarrow \text{Lenkwinkel} = \text{SollFahrbahn}_x - \text{Bildmitte}_x$

Einleitung des Manövers

- schmaler ToF-Sensor an Front
- erkennt an Schwellenwert ob ein Überholmanöver nötig ist
- links breiter ToF für 'Schulterblick'
- Schulterblick ok \Rightarrow starte mit Phase 1 und blockiere zunächst die linienbasierte Lenkung



1.Phase Spurwechsel



- Spurwechsel sei vereinfacht eine Gerade
- **Überholgerade**
- **Spurwechseldistanz**
- β = Lenkwinkel

aus Strecke c und Geschwindigkeit \Rightarrow dauer des Spurwechsel

2.Phase Rol-Wechsel + Warten auf die zu überholende Box

- versetzen der Rol für Lane Detection
- setzen eines neuen Faktors für Soll-Fahrbahn
- starte wieder die linienbasierte Lenkung
- warten bis rechts die Box ist

Phasen 3 bis 5

- ③ Wagen auf der linken Spur und wartet bis er an Box vorbei ist
- ④ Spiegelverkehrt zu Phase 2 wechsel der Rol
- ⑤ Spiegelverkehrt zu Phase 1 Spurwechsel zurück