

AD-PROJECT

-1조 발표-

20151772 - 김명호

20171703 - 정태원

20191675 - 조현진

20191681 - 최정훈

20191687 - 한수연

전방 사물감지

“~~AD Project~~” 오르막길 주행 후, 주차

도로 경사도 측정

1. 전방사물 포착 시 정지기능

자율주행 자동차가 지녀야하는 핵심기능

물체를 감지하면 정지한다.



2. 일정 경사도 이상 올라가면 감속

IMU 센서 활용(Roll값)

도로의 경사각이 과도하게 증가하면 주행에 영향을 끼칠 수 있다.

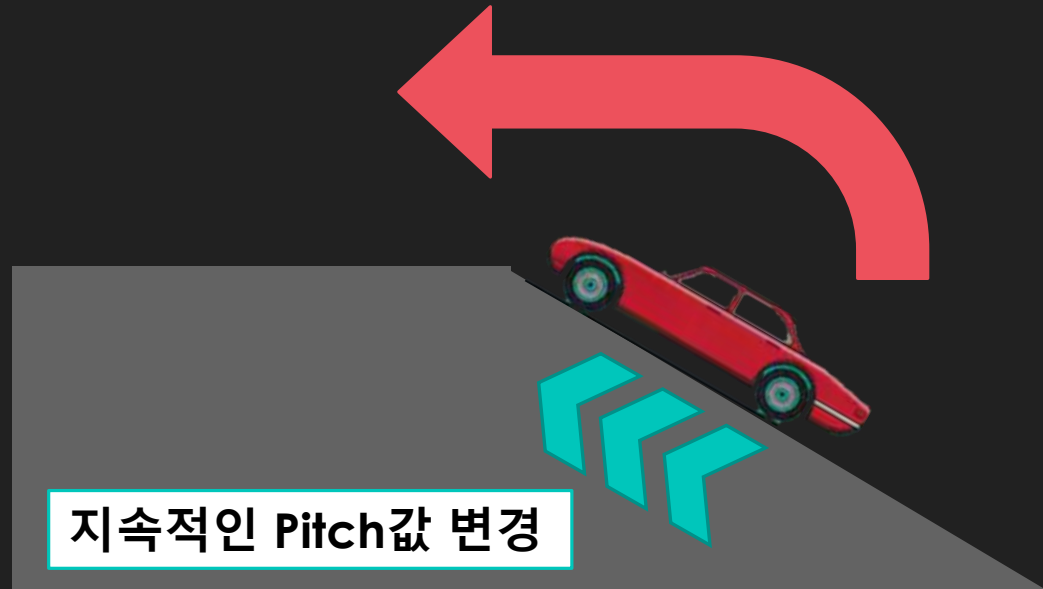


3. 오르막길 주행 후, 주차

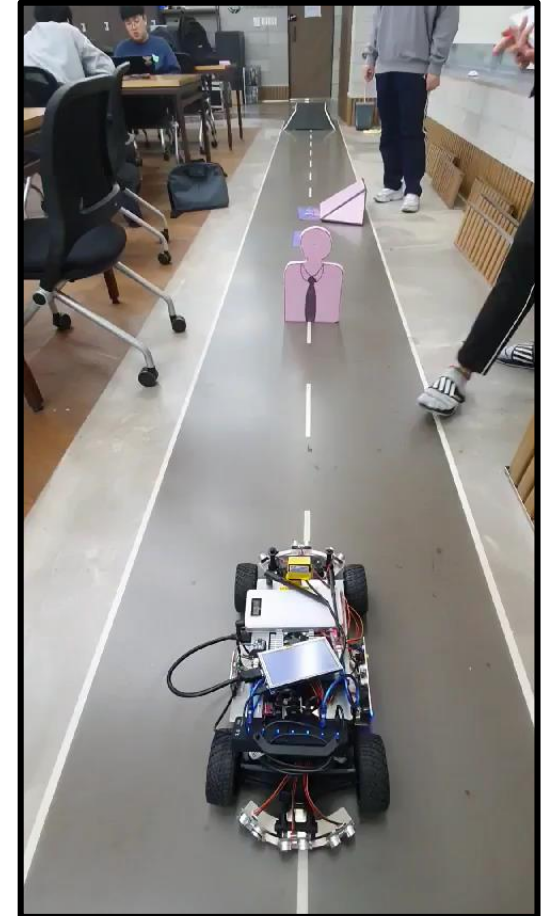
IMU 센서 활용(Pitch값)

측정 된 Pitch를 기준으로 속도를 변경한다.

경사면의 주차 표시가 된 곳에 다다르면 주차



시연영상



THANK YOU!!