

LKAS SW Architecture

딥러닝을 통한 차선인식 + ACC(=ToF센서기반)를 통한 차량 속도 => 모델 입력 => 차량 조향 출력

모델 학습을 위한 데이터셋 수집

- rosbag을 활용하여 컨트롤러 입력값+이미지를 타임스탬프와 함께 저장
 - 이미지는 240x160 or 320x240으로 저장
 - bgr888
 - `ros2 bag record -o imgchk /camera/image_raw/compressed`
 - `ros2 bag record -o {rosbag이름} {저장할 토픽1} {저장할 토픽2}`
- rosbag 변환
 - `bag2img.py`

데이터셋 수집 후 추론 과정 (LKAS 로직 흐름)

LkasTestNode - Full Lifecycle



