Schnell wo möglich

Langsam wo nötig



Das Team

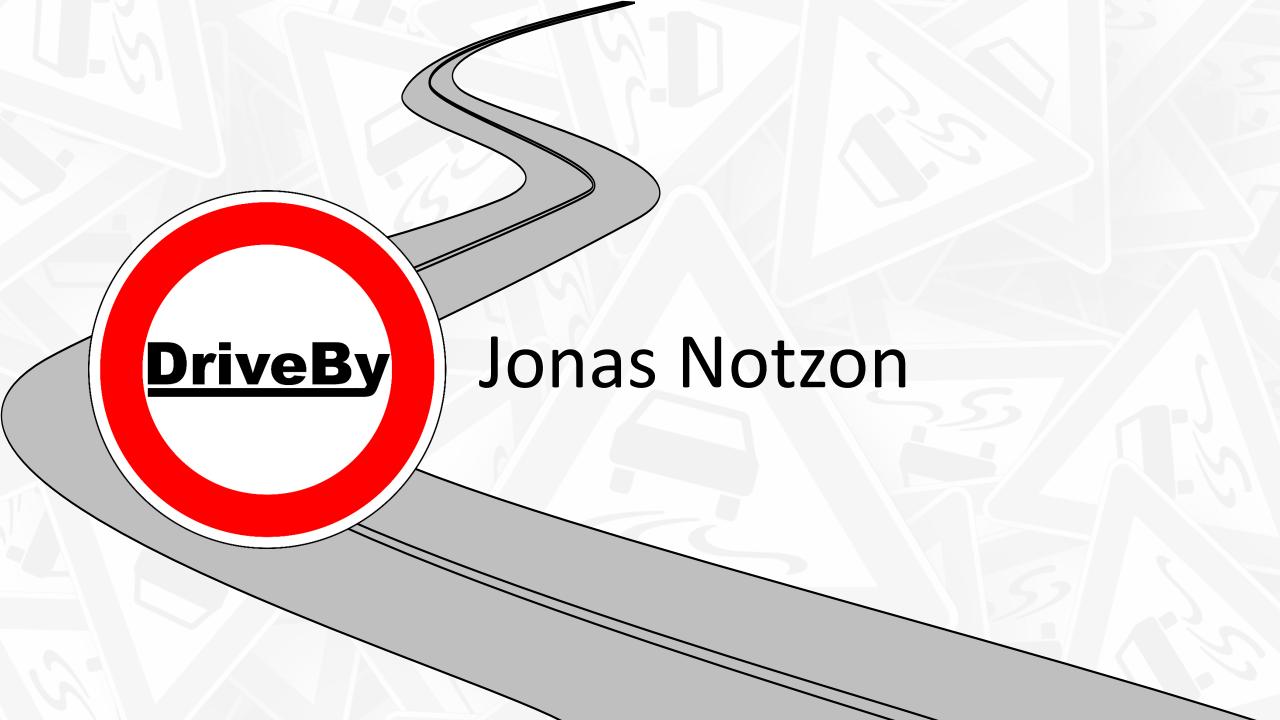
Robert Klein

# DriveBy

Jonas Notzon

# Inhalt

- Projektplan
- Modelle
- Prototyp
- Probleme
- Proof of Concept (PoC)
- Ablauf des Programms





# Projektplan



### **DriveBy**

# Projektplan Audit 3

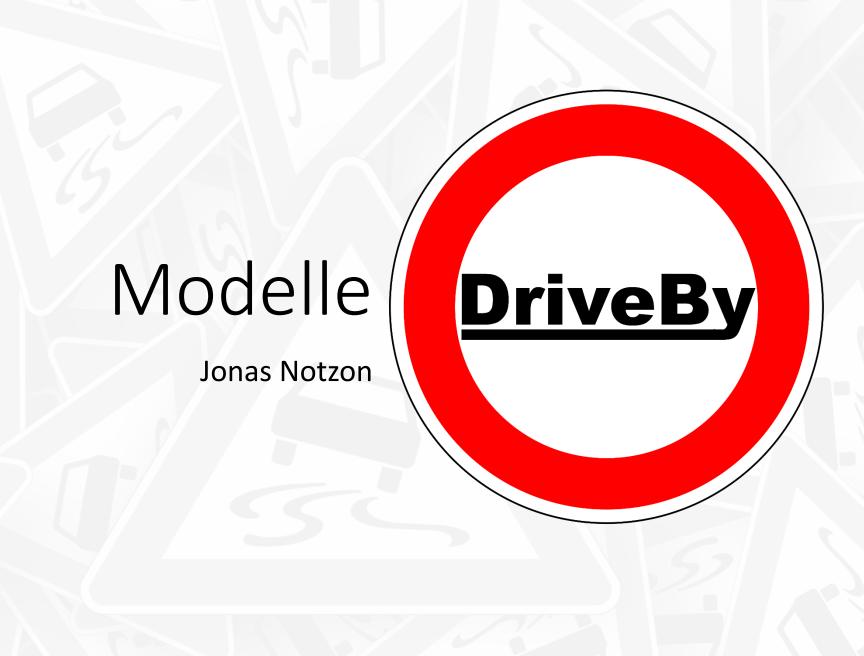


16.01.2023	3	Robert Klein	Prototyp
I	- 1	1	Durchführung PoC
I	- 1	TEAM	Modellierung Anwendungslogik
I	- 1	Jonas Notzon	Weiterentwicklung Modelle
1	- 1	1	Begründung Modelle
I	1	1	Präsentationslayout Audit 3
I	1	1	Weiterentwicklung Projektplan

# Projektplan Audit 4

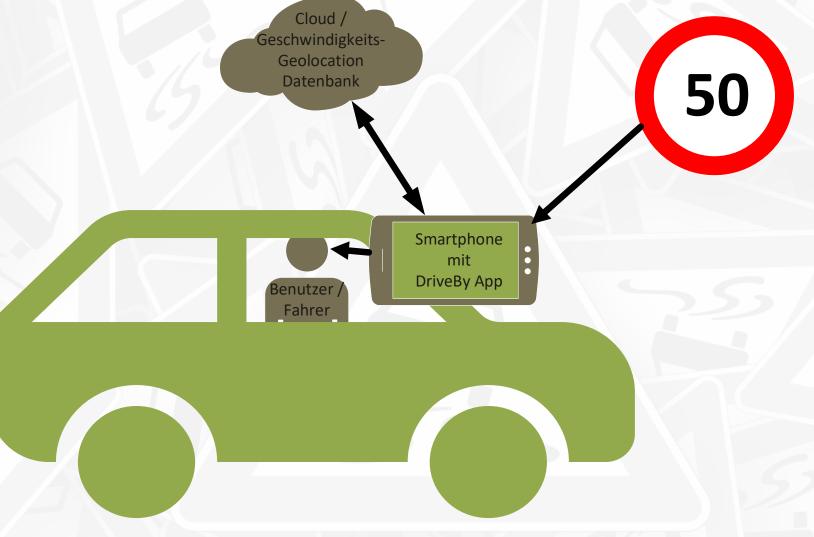


27.02.2023	4	TEAM	Implementierung der Modelle
1	- 1	TEAM	Funktionstest
I	1	TEAM	Fazit Projekt und Ziele
I	- 1	TEAM	Poster Erstellung
I	1	TEAM	Präsentationslayout Audit 4



# Präskriptives Domänenmodell Cloud / GeschwindigkeitsGeolocation Datenbank

# **DriveBy**



Plan

Modelle

Prototyp

**Problem** 

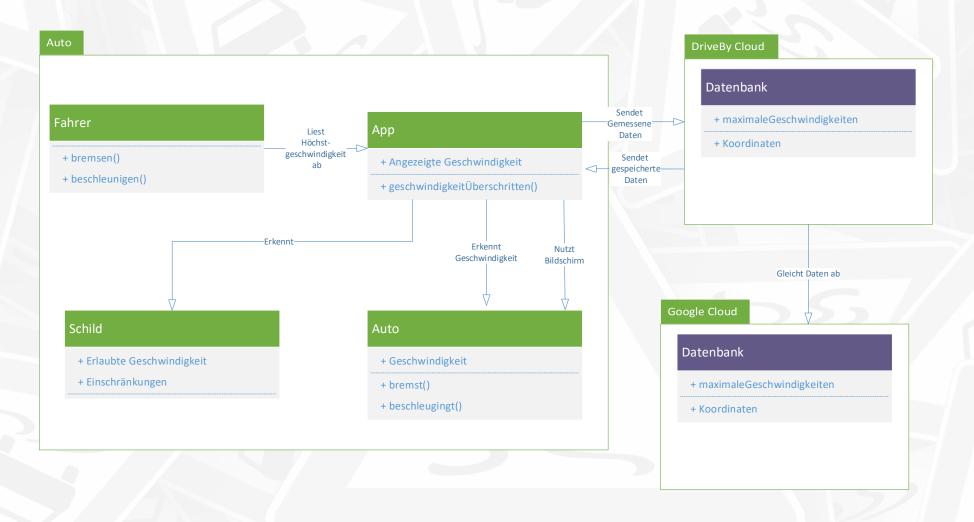
PoC

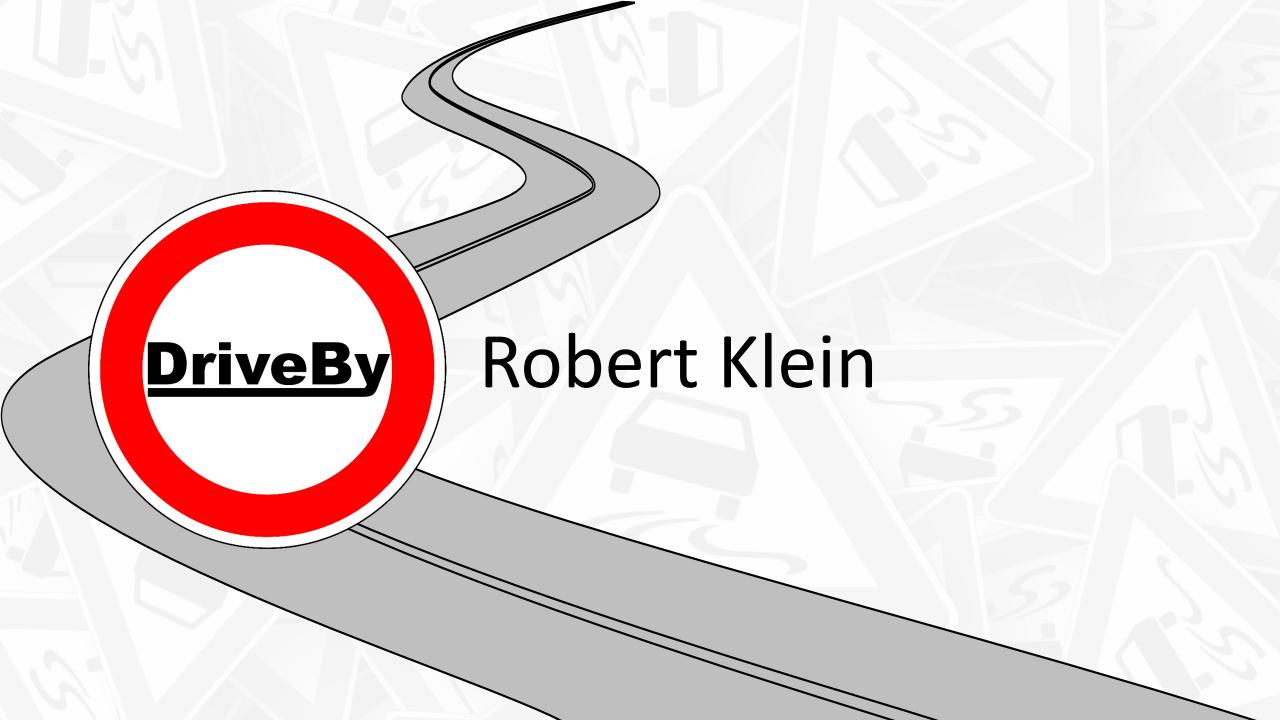
Ablauf

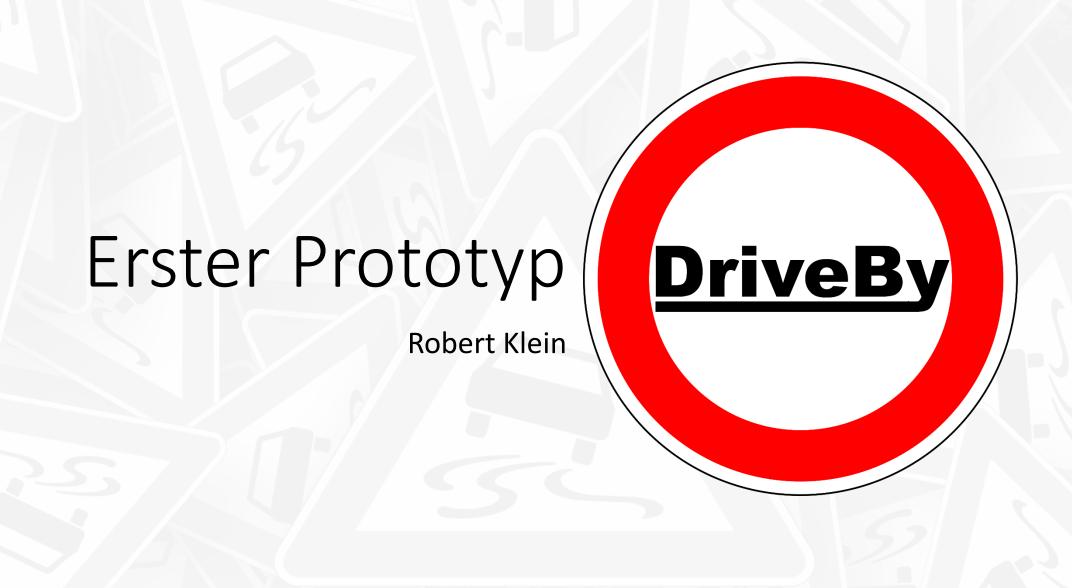
10

# Klassen-/Kommunikationsmodell

### **DriveBy**

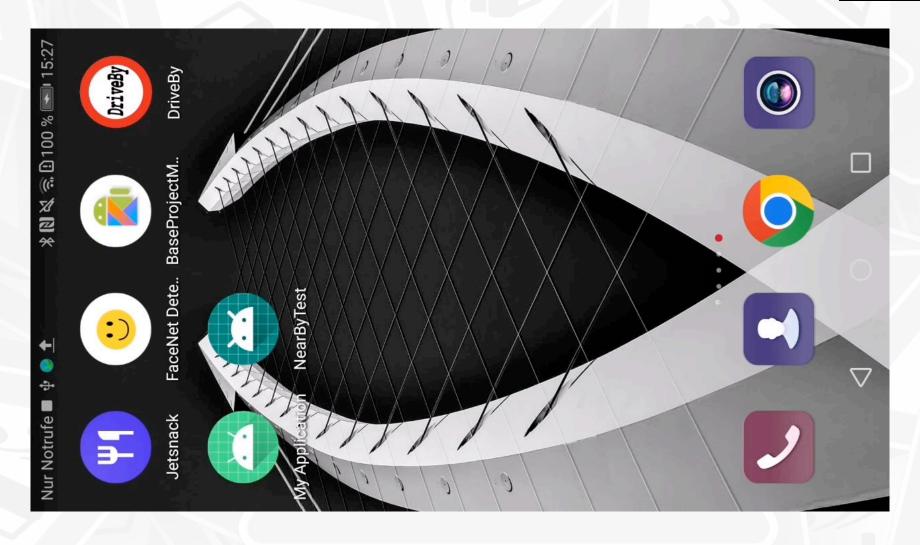






# Aktueller Prototyp

# **DriveBy**



### Permission beim ersten Start

**DriveBy** 

Schrecksituation vermeiden

• Bessere Übersicht

 Eindruck über Kontrolle vermitteln Vielen Dank für das Nutzen von DriveBy, um
Verkehrszeichen erkennen und die gefahrene
Geschwindigkeit ermitteln zu können, ist eine
Kamera und GPS-Freigabe erforderlich.

Location Premission

Camera Premission

JETZT FREIGEBEN



Plan Modelle

**Prototyp** 

Problem

PoC

Ablauf

# Prototyp Umsetzung Schildererkennung



1. Erkennen von runden Objekten.

2. Den Inhalt dieser Objekte an die Google Texterkennung übergeben.

3. Den erkannten Wert überprüfen.

4. Die ImageView anpassen.



# Problem: Sporadisches abstürzen der App



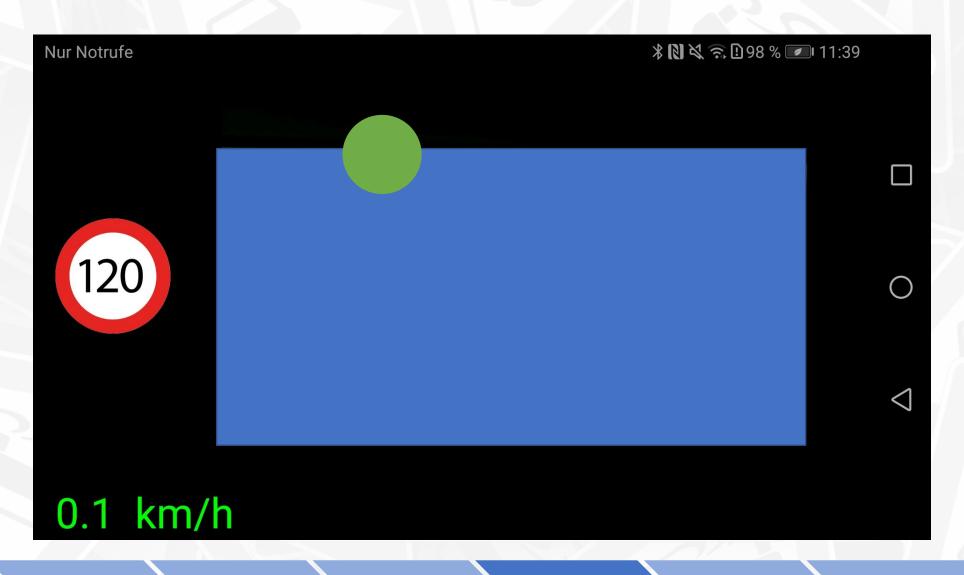
1 Verdacht -> Smartphone ist überfordert.

Lösungen:

- 1. Die Texterkennung nur in einem bestimmten Zeitabstand zulassen.
- 2. Mehr Threads und Coroutinen verwenden.

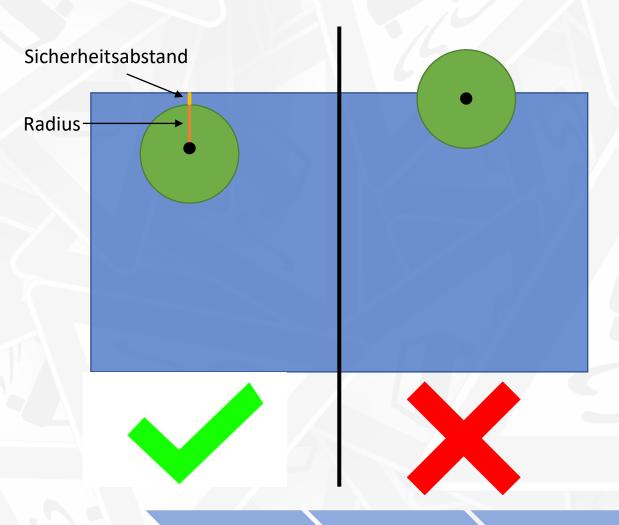
# Eigentliches Problem

# **DriveBy**

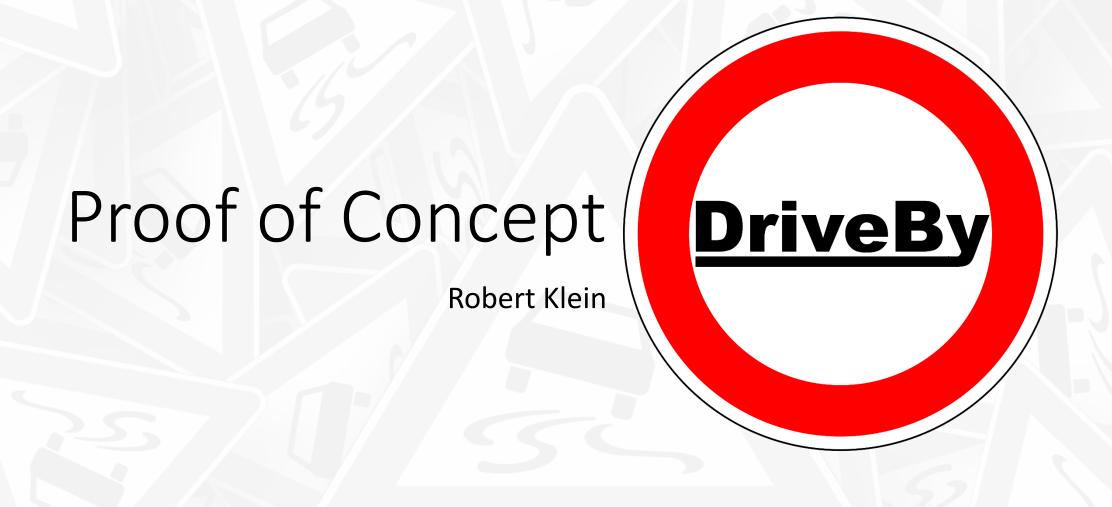


# Lösung des Problems

### **DriveBy**



```
// Problem !!!!
// Wenn Circle über den Rand geht -> crash
if (circleVec[0]-radius >= 10
    && circleVec[0]+radius <= imgWidth-10
    && circleVec[1]-radius >= 10
    &&circleVec[1]+radius <= imgHeight-10){
    cricleRead(inputRGB, zeichenBereich, radius)
}</pre>
```



# 1. Es gilt zu beweisen, dass OpenCV in der Lage ist, zuverlässig Objekte zu erkennen.



#### **Aktuelle Erfolge:**

- Erkennen von runden Objekten.
- Das Labeln von Objekten mit vorgegeben Daten.

#### Noch zu bewältigen:

Das einbringen von eigenen Datensätzen.





D/CameraBridge: mStretch valu

I/TEST: Wheel
I/TEST: Toy

1/Zygoteo4. background concur

total 184.848ms

# 2. Es gilt zu beweisen, dass das System in der Lage ist, regelmäßig den Standort zu Bestimmen.

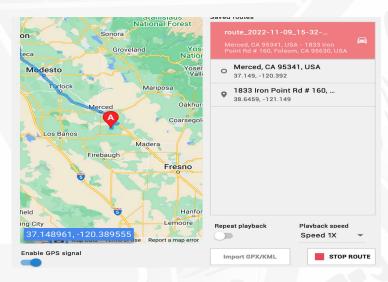


#### **Aktuelle Erfolge:**

- Der Standort kann in einem festgelegten Intervall bestimmt werden.
- Die Geschwindigkeit kann durch die Standorte berechnet werden.







# 3. Es gilt zu beweisen, dass keine gefährlichen Fehler angezeigt werden.



#### **Aktuelle Erfolge:**

- Erste Sicherheitsfunktionen eingebunden.
- Ausnahmen herausgearbeitet und umgesetzt.

#### Noch zu bewältigen:

Vergleich mit einer Datenbank.

```
private fun speedSet(int: Int){

var sicherheitsWert=70

var image = findViewById<ImageView>(R.id.imageView)
var speedtoInt = signSpeedNow.toInt()

if (int==10) {
    if (signSpeedNow.toInt()==0) {
        image.setImageResource(R.drawable.limit10)
        signSpeedNow="$int"
    }
    if (abs( n: speedtoInt-int)<sicherheitsWert){</pre>
```

# 4. Es gilt zu beweisen, dass der Fahrer durch das System nicht abgelenkt wird.

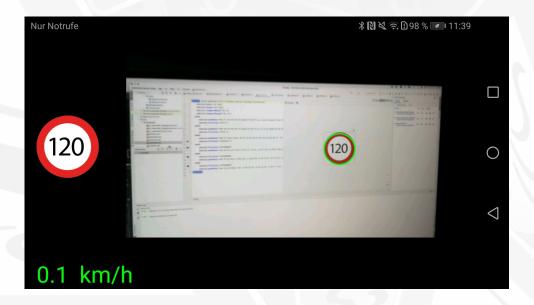


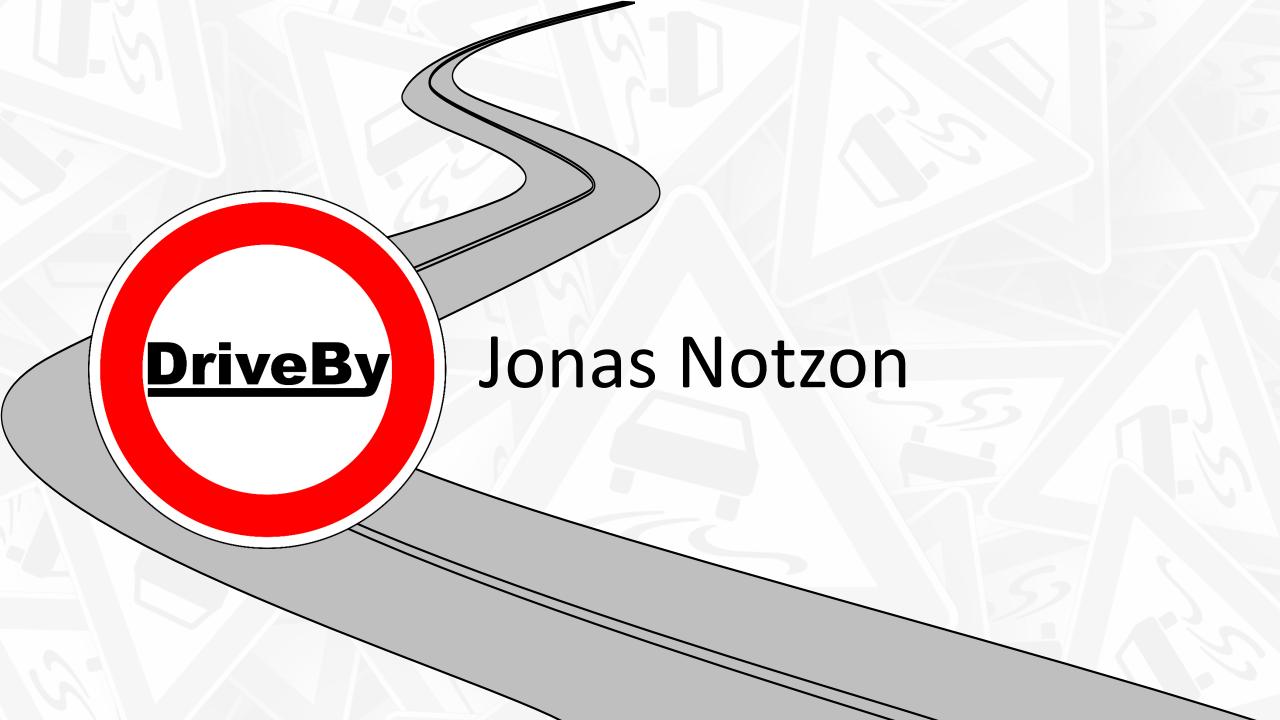
#### **Aktuelle Erfolge:**

• Erster Prototyp unter Berücksichtigung der Mensch Computer Interaktion.

#### Noch zu bewältigen:

- Einbringung von Warnsignalen und Stimme.
- Auswahlmenü zum Deaktivieren von Funktionen.
- Selbstständiges anpassen von Geräuschen und Beleuchtung zur Umgebung.



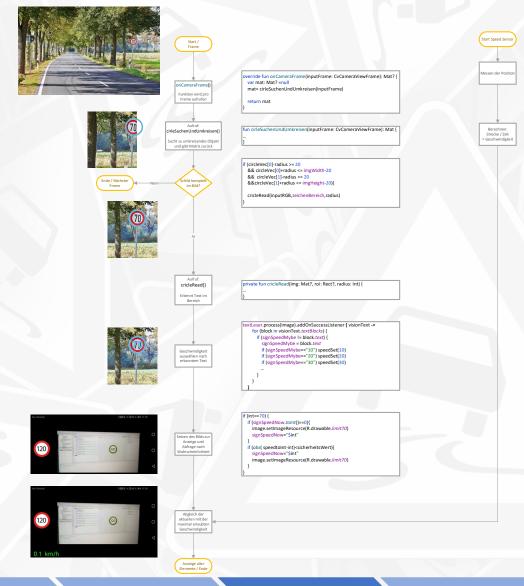


# Ablauf des Programms

Jonas Notzon



### **DriveBy**



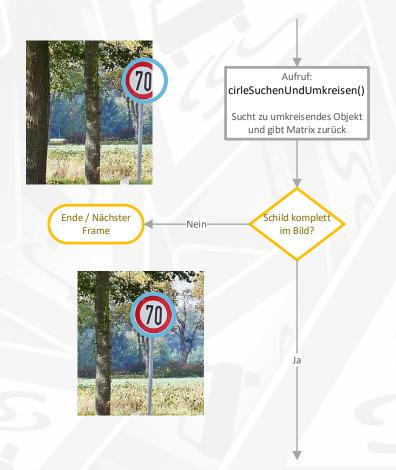






```
override fun onCameraFrame(inputFrame: CvCameraViewFrame): Mat? {
  var mat: Mat? =null
  mat= cirleSuchenUndUmkreisen(inputFrame)
  return mat
}
```

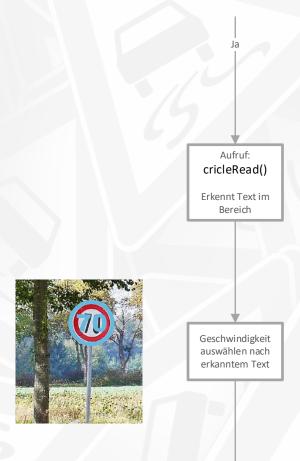




```
fun cirleSuchenUndUmkreisen(inputFrame: CvCameraViewFrame): Mat {
...
}
```

```
if (circleVec[0]-radius >= 20
    && circleVec[0]+radius <= imgWidth-20
    && circleVec[1]-radius >= 20
    &&circleVec[1]+radius <= imgHeight-20){
    cricleRead(inputRGB,zeichenBereich,radius)
}</pre>
```





```
private fun cricleRead(img: Mat?, roi: Rect?, radius: Int) {
...
}
```

```
textLeser.process(image).addOnSuccessListener { visionText ->
    for (block in visionText.textBlocks) {
        if (signSpeedMybe!= block.text) {
            signSpeedMybe = block.text
            if (signSpeedMybe=="10") speedSet(10)
            if (signSpeedMybe=="20") speedSet(20)
            if (signSpeedMybe=="30") speedSet(30)
            ...
        }
    }
}
```



32

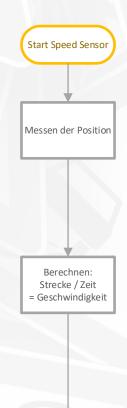


```
Setzen des Bilds zur
Anzeige und
Abfrage nach
Wahrscheinlichkeit
```

```
if (int==70) {
    if (signSpeedNow.toInt()==0){
        image.setImageResource(R.drawable.limit70)
        signSpeedNow="$int"
    }
    if (abs( speedtoInt-int)<sicherheitsWert){
        signSpeedNow="$int"
        image.setImageResource(R.drawable.limit70)
    }
}</pre>
```

### **DriveBy**

33



```
class SpeedSensor:Service() {

private var locationManager: LocationManager? = null

inner class LocationListenerKlasse internal constructor(provider: String) :LocationListener{

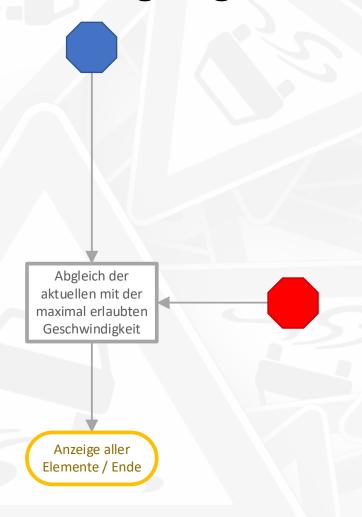
private var thisTime: Long = 0
private var lastTime: Long = 0
private var speed = 0.0
private var lastLocation: Location= Location(provider)
private var distance = 0.0

...

companion object {
private const val TAG = "LocationService"
private const val LOCATION_INTERVAL = 1500
private const val LOCATION_DISTANCE = 0
}
```

# **DriveBy**







# For your Attention

