

laneDetector
<ul style="list-style-type: none">- leftLaneF: bool- rightLaneF: bool- leftSlope: double- rightSlope: double- leftBias: cv::Point- rightBias: cv::Point- vanPtThresh: double- imgCenter: double
<ul style="list-style-type: none">+ lanedetector()+ lanedetector(bool, bool, double, double, cv::Point, cv::Point, double, double)+ undistortImage(cv::Mat , cv::Mat , cv::Mat): cv::Mat+ preprocessImage(cv::Mat): cv::Mat+ grayImage(cv::Mat): cv::Mat+ detectEdges(cv::Mat): cv::Mat+ extractROI(cv::Mat, cv::Rect): cv::Mat+ createMask(cv::Mat): cv::Mat+ perspectiveTransform(cv::Mat): cv::Mat+ detectLanes(cv::Mat): vector<cv::Vec4i>+ drawLines(cv::Mat, vector<cv::Vec4i>): cv::Mat+ drawLines(cv::Mat, vector<cv::Vec4i>, vector<cv::Vec4i>): cv::Mat+ drawPolygon(cv::Mat, vector<cv::Point>, string): int+ sortLanes(vector<cv::Vec4i>, cv::Mat): vector<vector<cv::Vec4i>>+ computeFitLine(vector<vector<cv::Vec4i>>, cv::Mat): vector<cv::Point>+ predictTurn(): string