laneDetector - leftLaneF: bool - rightLaneF: bool - leftSlope: double - rightSlope: double - leftBias: cv..Point - rightBias: cv::Point - vanPtThresh: double - imgCenter: double + lanedetector() + lanedetector(bool, bool, double, double, cv::Point, cv::Point, double, double) + detectEdges(cv::Mat): cv::Mat

Name: Sarthak Mahajan UID: 115455177 Date: 11/26/18

+ undistortImage(cv::Mat , cv::Mat , cv::Mat): cv::Mat + preprocessImage(cv::Mat): cv::Mat

Extends

preProcess

+ grayImage(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