

İÇİNDEKİLER

Sayfa

ÖZET.....	ii
TEŞEKKÜR.....	iii
EKLER.....	iv
GİRİŞ.....	1
1.1 Robot Operating System(ROS).....	1
1.2 ROS Nasıl Çalışır?.....	2
1.3 C++ Programlama Dili.....	3
1.4 OpenCV.....	3
1.5 OpenCV Bileşenleri.....	4
TASARIM Ve GELİŞTİRİLEN UYGULAMALAR.....	5
2.1 Araba Modeli Belirleme.....	5
2.1.1 Tahrik Sistemleri.....	5
2.1.2 Diferansiyel Tekerlek Modeli.....	7
2.2 Şerit Tanıma Ve Araç Kontrolü.....	9
2.2.1 Kamera Düğümü.....	9
2.2.2 Şerit Algılama Düğümü.....	9
2.2.2.1 Diferansiyel Aracın Hareketi.....	13
2.2.3 Kontrolcü Tasarımı.....	14
2.3 Sonuç Ve Önerme.....	17
EKLER DİZİNİ.....	18
KAYNAKLAR DİZİNİ.....	27