



モノを動かすソフトウェア ~B group~

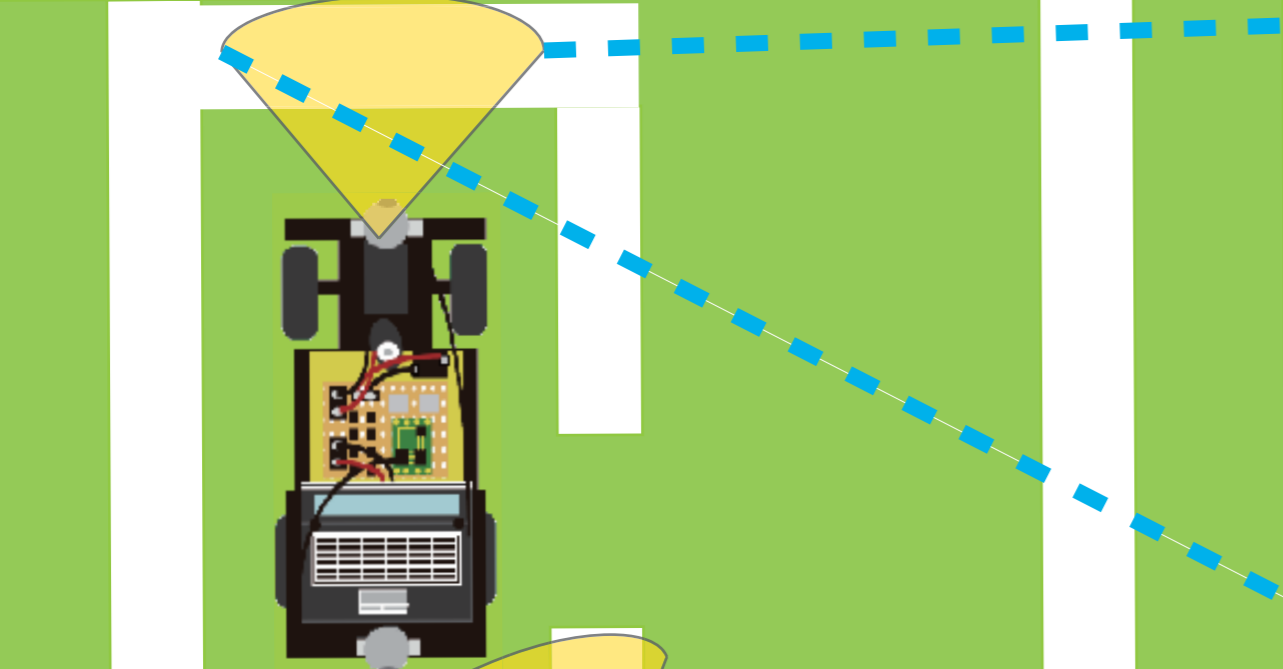


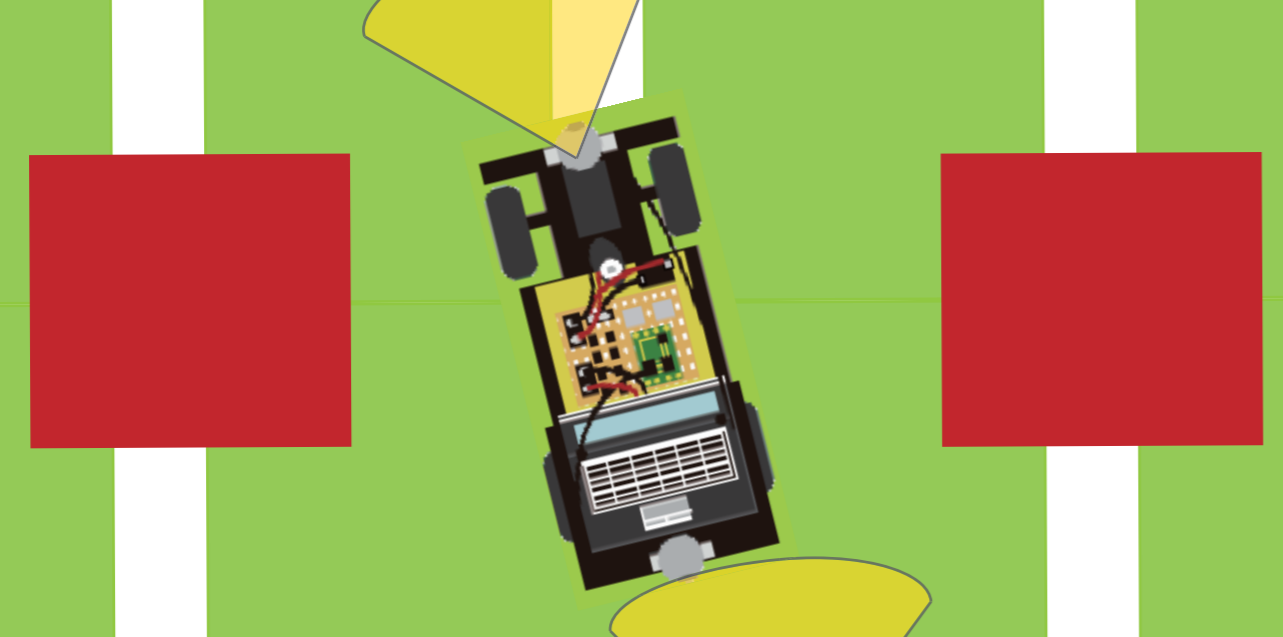


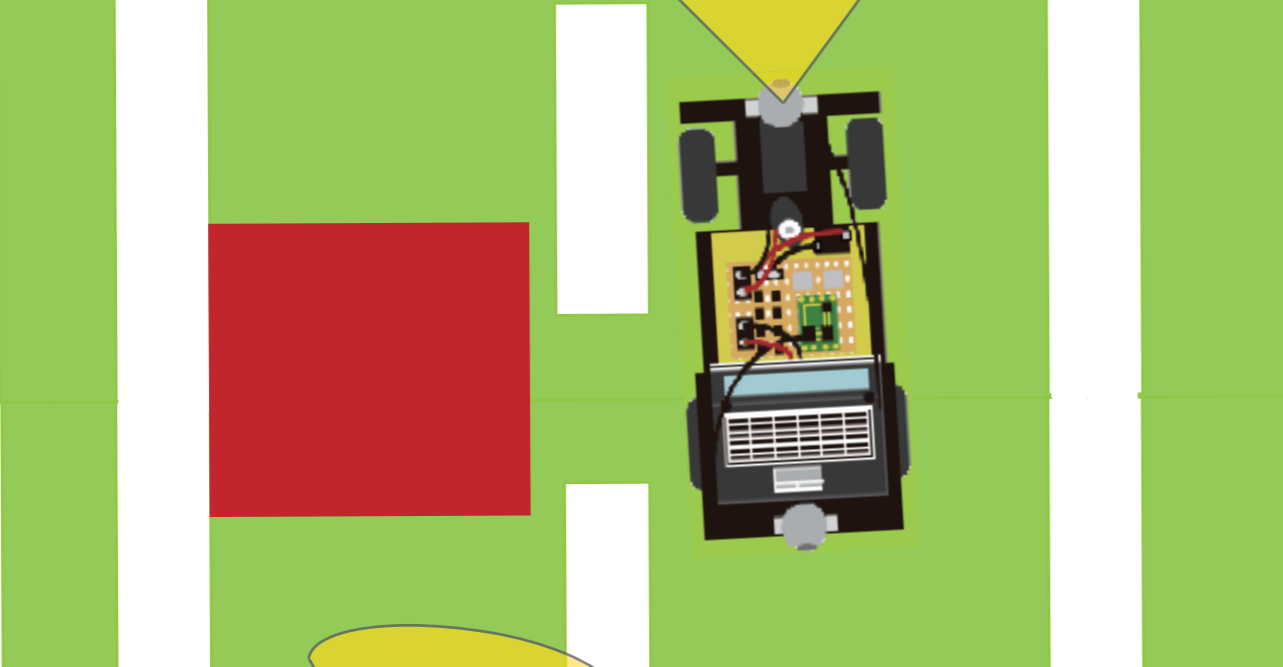


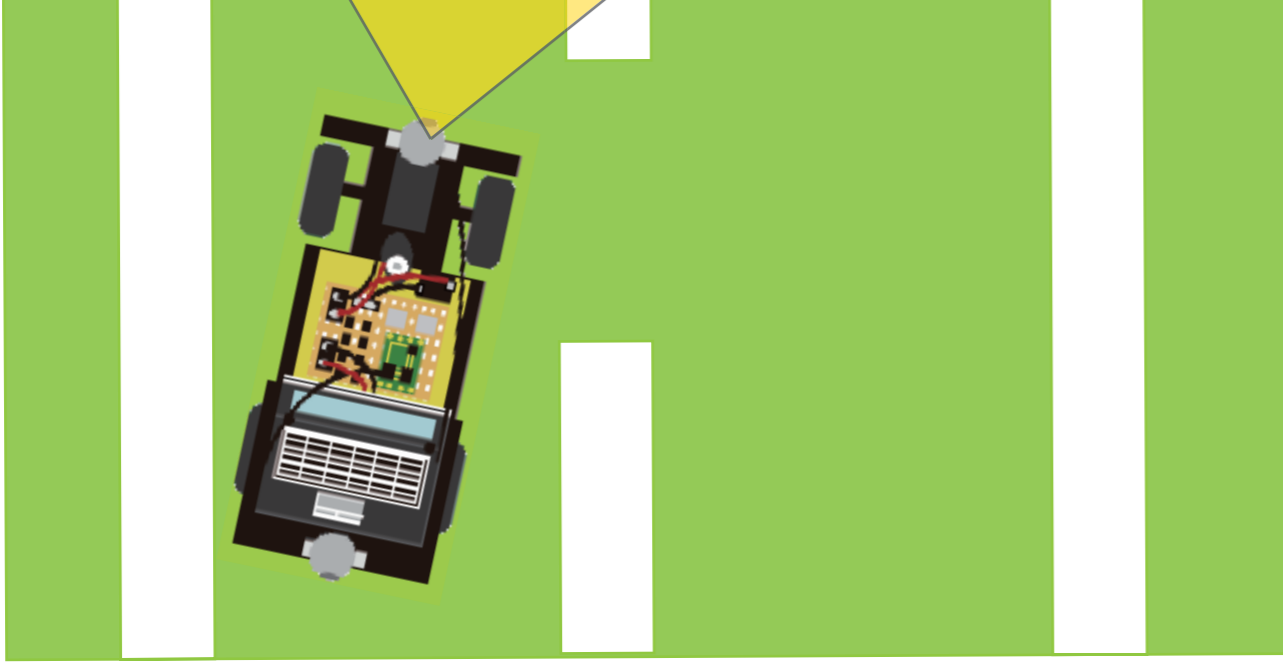


メンバー ~ハードウェア班~ 稲川 雄亮 ・ 伊藤 大樹 ・ 若松 雅孝
 ~ソフトウェア班~ 佐々木 広太 ・ 薬袋 雄也 ・ 今井 美穂

画像処理

カメラ1台で以下の処理を行っています。

白線認識	障害物認識
	
<p>白とそれ以外を区別して白線を認識し、二つの白線の間を走行線として認識する</p>	<p>赤とそれ以外を区別して障害物を認識し、障害物までの距離を測る</p>

ロボット車の動作

	白線認識による二値化画像	障害物認識による二値化画像	
			<p>停止線を発見したので走行線検出を終了し、停止する</p>
			<p>障害物が無いので実線と点線の間を走行線として検出して左車線に戻る</p>
			<p>二つの障害物の間に走行に十分な幅があると判断した場合、間を通る</p>
			<p>障害物を発見し、左車線を通ることができないと判断し、車線変更する</p>