

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>