

基于边缘检测与Hough变换的车 道线检测毕业论文

汇报人：李老师

XX

目录

Contents

- 引言
- 边缘检测算法
- Hough变换原理及应用
- 基于边缘检测与Hough变换的车道线检测方法
- 实验结果与分析
- 结论与展望

01

引言

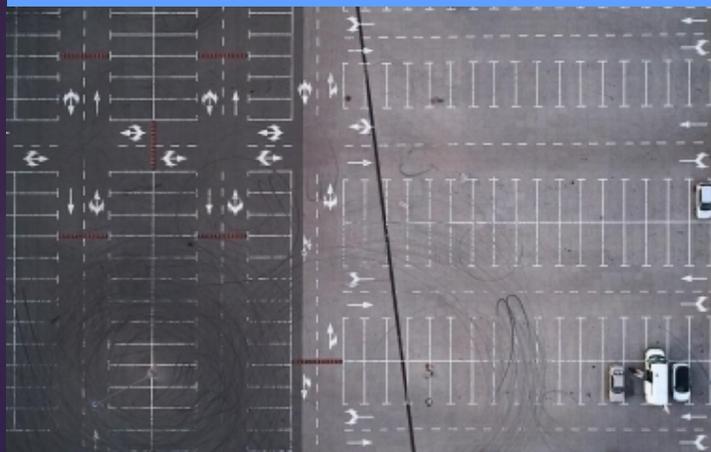


研究背景与意义

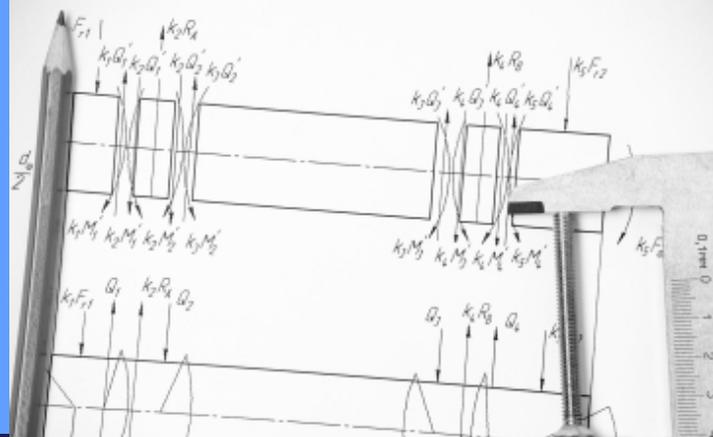
自动驾驶技术快速发展，车道线检测是实现自动驾驶的关键技术之一。



基于边缘检测与Hough变换的车道线检测方法具有实时性、准确性和鲁棒性等优点，在自动驾驶领域具有广泛应用前景。

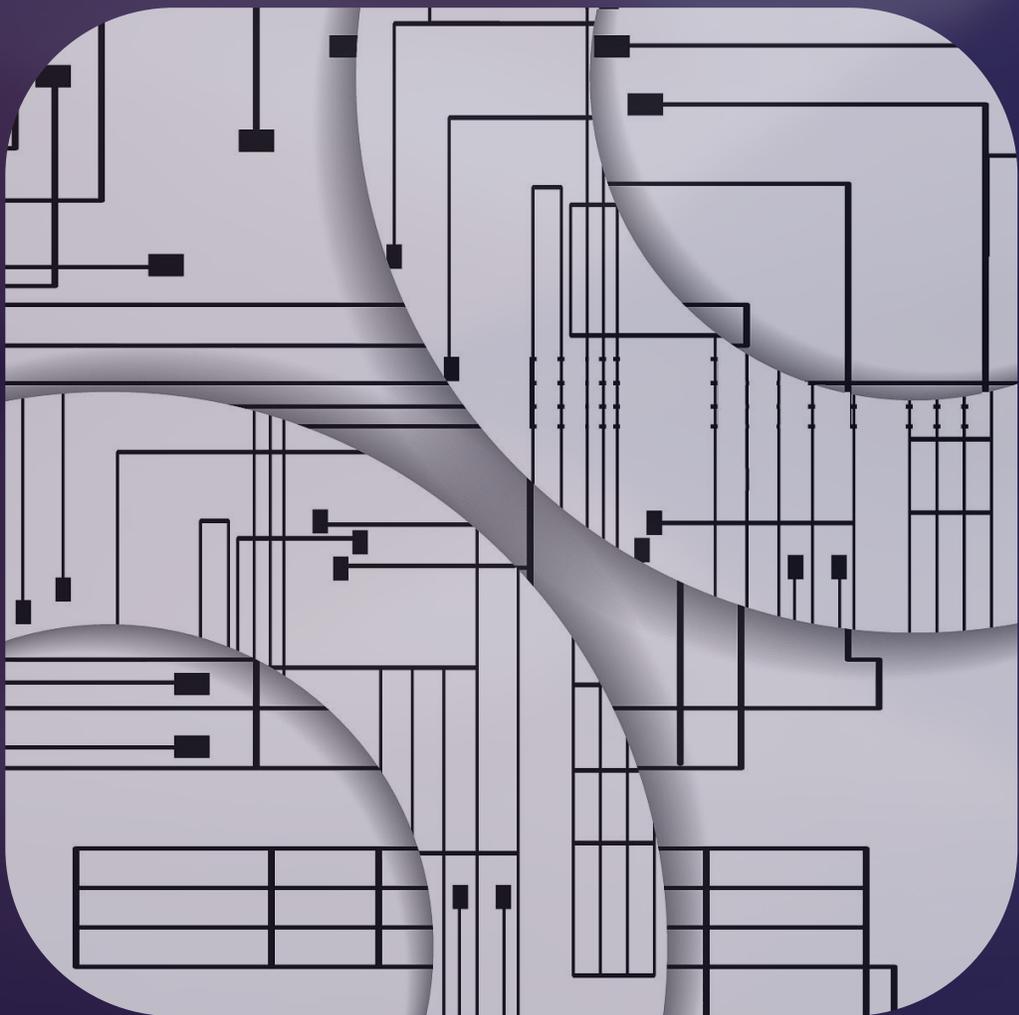


车道线检测对于提高行车安全性和交通效率具有重要意义。





国内外研究现状及发展趋势



国内外研究现状

目前，车道线检测方法主要包括基于图像处理和计算机视觉的方法。其中，基于边缘检测和Hough变换的方法是最常用的方法之一。国内外学者在此方面进行了大量研究，提出了许多改进算法和优化方法。

发展趋势

随着深度学习技术的不断发展，基于深度学习的车道线检测方法逐渐受到关注。未来，车道线检测将更加注重实时性、准确性和鲁棒性的提升，同时结合深度学习等技术进行更加深入的研究。

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：
<https://d.book118.com/138120064105006101>