

特色

本系統以四顆或四顆以上攝影機取得車輛周邊環境影像資訊，利用影像處理方法將車輛周邊影像縫合成一張視點由車輛上方往下看之全週影像，並搭配倒車動態輔助軌跡線讓駕駛者能在狹窄路段會車、狹窄路段過彎或路邊停車時，有更全方位的車輛周邊環境監控資訊，提高駕駛者行車安全。

技術

- 1.影像處理技術：攝影機校正、視點轉換演算法、影像縫合演算法、色彩融合演算法
- 2.倒車動態輔助軌跡線演算法設計
- 2.DSP嵌入式硬體平台

規格

- 1.影像輸出頻率：10 frame/s以上
- 2.影像輸出解析度：720*480
- 2.嵌入式硬體電路：DSP系統；操作頻率：900MHz
- 3.介面：CAN BUS(方向盤轉角、檔位)，NTSC或PAL(攝影機)
- 4.可視範圍：車輛四周向外延伸3m
- 5.倒車動態輔助軌跡線觸發：倒車檔位訊號
- 6.倒車動態輔助軌跡線誤差 $\pm 10\text{cm}$
- 7.操作溫度： $-40^{\circ}\text{C}\sim 85^{\circ}\text{C}$
- 8.操作電流：CCD(12V，120mA以下)，

成果展示

