



特色

本系統利用影像感測器偵測前方道路影像，辨識車道線，以依據車道曲率及前方道路消失點而適時控制車燈進行轉向與水平自動調整。即時提供可照明轉彎處的路況光線，提高夜間彎道行駛時的安全，並避免光線干擾到對向來車。

技術

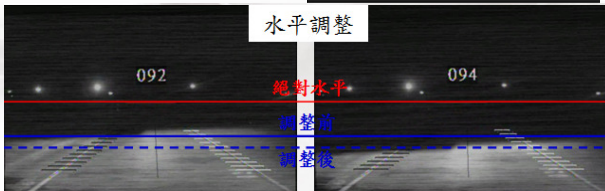
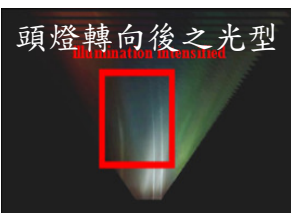
1. 前方影像式轉向頭燈控制演算法
2. 影像式水平自動頭燈調整演算法
3. 電路硬體模組設計

規格

1. 影像輸出頻率：20 frame/s以上
2. 嵌入式硬體電路：DSP系統
3. 操作頻率：600MHz
4. 介面：CAN BUS(車速、方向燈)，NTSC或PAL(攝影機)，GPIO(馬達控制)
5. 操作溫度：-40°C ~85°C
6. 彎道半徑：>250 m
7. 車道偵測寬度：3m~4m
8. 前方偵測距離：30m~50m
9. 頭燈轉向角度：0°~15°
10. 傾斜角度精度：±0.1°



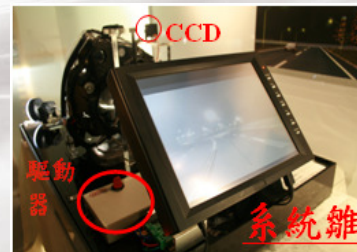
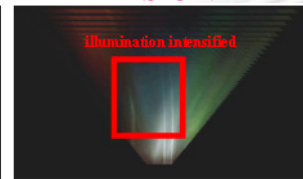
成果展示



AFS OFF

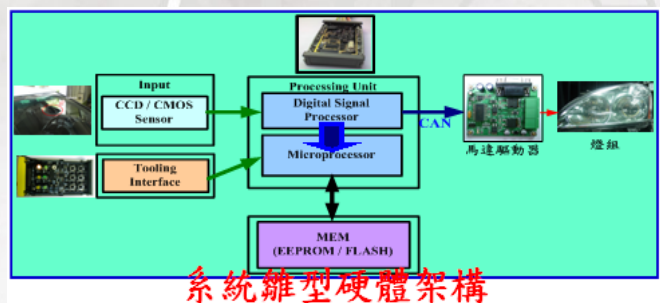


AFS ON



系統雜型

台北國際發明暨技術交易展-銀牌 德國紐倫堡國際發明展-金牌



系統雜型硬體架構