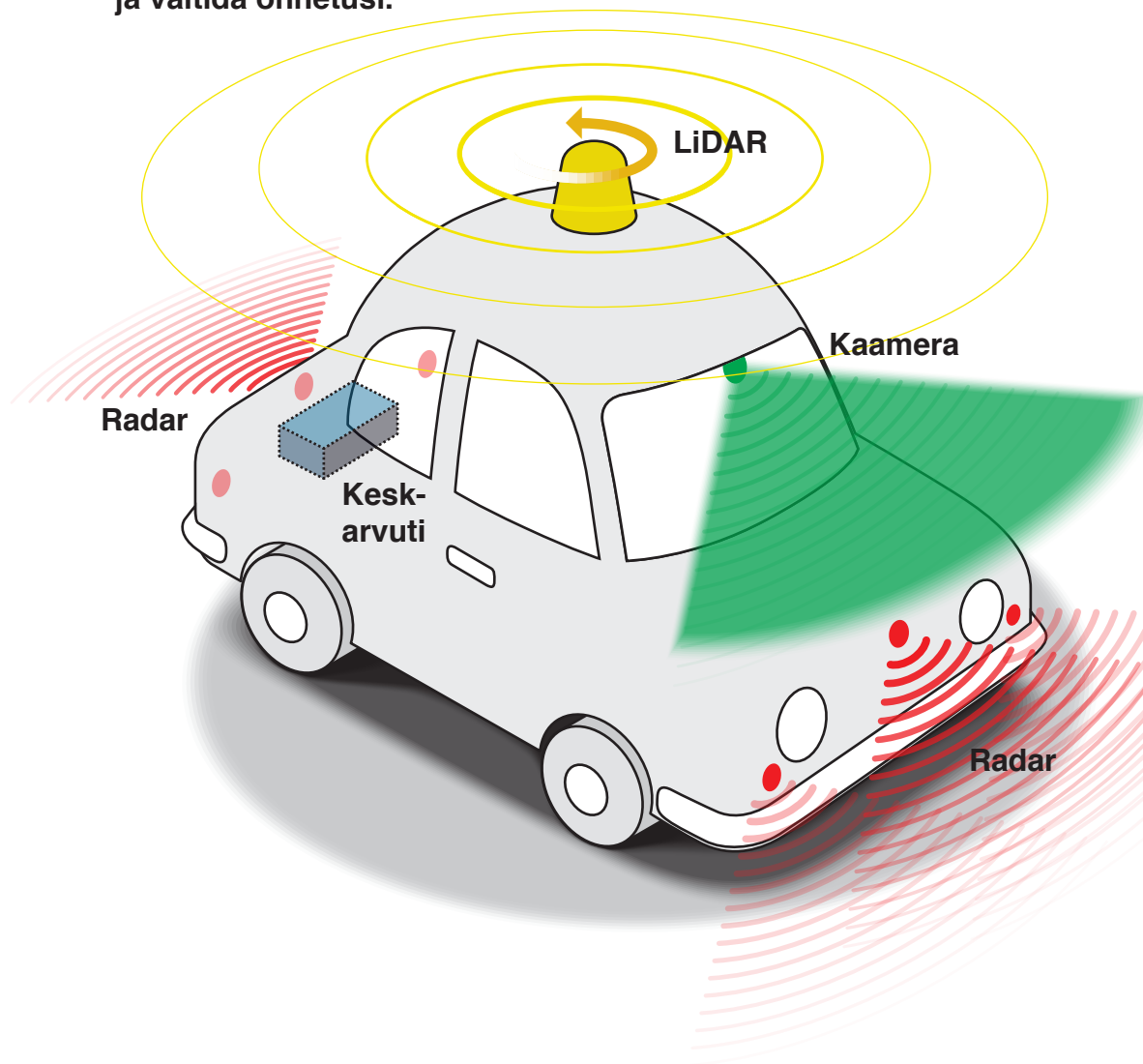


Kuidas isesõitev auto ümbrust jälgib?

Autonoomsed sõidukid toetuvad anduritele, et määrata marsruuti ja vältida õnnetusi.



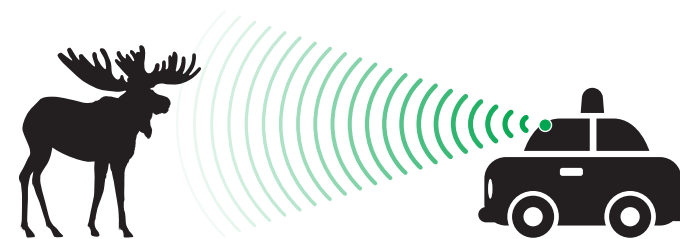
Keskarvuti: analüüsib andurilt saadud andmeid ja seostab need GPSi andmetega, et kindlaks teha auto asukoht, kavandada marsruut ja juhtida sõidukit.



Radar: tagasi pööravad raadiolained annavad märku lähedastest objektidest, nt teised sõidukid, kuid ei suuda neid tuvastada.



Kaamera: märkab valgusfoore, loeb liiklusmärke, jälgib teisi sõidukeid ning märkab jalakäijaid ja takistusi teel.



LiDAR: jälgib ümbrust laserimpulssidega, tuvastab tagasipeegelduste abil sõiduraja jooni ja teeääri.



Allikas: TLÜ TeadusELU