

[\[PDF全文\]](#)[\[HTML全文\]](#)[发表评论](#)[查看评论](#)

论文与报告

## 一种改进的神经网络道路跟踪方法

[孙怀江](#) [杨静宇](#)

(南京理工大学计算机系)

**Abstract** ALVINN是目前世界上性能最好的基于神经网络的智能车道路跟踪系统,但由于其道路跟踪摄像机是固定不变的,导致在转弯时可能丢失道路信息,从而使其性能下降,甚至不能完成这一任务. 本文提出一种道路跟踪方法,使得在学习过程中和自主道路跟踪状态下,都能有效地控制道路跟踪摄像机的方位角,以保证道路尽可能处于摄像机采集的图像中央,在客观上为改进ALVINN的道路跟踪性能提供了可能,计算机仿真结果验证了这种方法的有效性.

**Keywords** [智能车; 神经网络; 道路跟踪](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24