

Araştırma alanlarım arasında, Görüntü işleme, Patern tanıma ve Yapay zekâ bulunmaktadır.

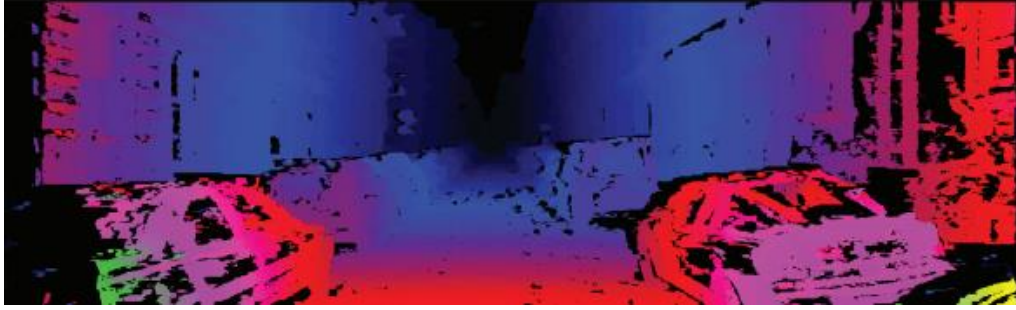
Ağırlıklı olarak Akıllı araçlar / Sürücü yardım sistemleri için algoritmalar üzerinde çalışıyorum. Bunun yanında Stereo görüş, Şerit algılama, Yol yüzeyi tanımlama, Engel tespit sistemi ve takip sistemleri araştırma alanlarım arasındadır.

Stereo görüş:

Aktif sensörlerle birlikte, stereo görme Derinlik haritasini hesaplamak için yaygın olarak kullanılan bir tekniktir. Aynı anda çekilen sol görüntü/fotoğraf ve sağ görüntü/fotoğraf'ı kullanarak 3 boyutlu derinlik haritası bir algoritma yardımı ile hesaplanır.



(a)



(b)

Güvenilir bir yol modeli tahmini algoritması, şerit tespiti, engel tespiti ve yol işaretleme tanıma gibi birçok Gelişmiş Sürücü Destek Sistemi uygulamasının performansını büyük ölçüde artırabilir.



Lane detection is one of the key elements of the Driver assistance systems (DAS) and it is necessary for lane departure warning systems or fully autonomous ground vehicles.

Şerit tanıma sürücü yardım sistemlerinin temel unsurlarından biri olup. Sürücü güvenliği için önemli yapı taşlarından biridir.

