

摘要

近年來，自動駕駛技術的發展使得汽車在高速公路上實現自主行駛成為可能。但在一般道路上，自動駕駛系統面臨感測器盲點等挑戰，並可能導致誤判和不可預見的風險。為解決這個問題，學者們提出利用空拍資料來彌補感測器的不足。然而這個想法仍處於探索階段，缺乏有效的解決方案。因此本研究提出了一種新的演算法來達成這個目標，包含一開始先把空拍資料以網格的方式進行量化，接著將這些量化結果輸入知名的卷積類神經網路中以進行車道預測，最終我們的實驗模擬則證實了我們所提出方法的有效性。

關鍵字：車道預測、CNN、深度學習、空拍資料

