***Projet 5A :***

* Séparément on a qlq chose, assembler le tout
* Prog joystick
* Vouloir retour direct à la cam + automatiser la navigation ?
* Procès critiques doivent rester humain, si IA se trompe, pas de dégâts + bcp de ressources demandées
* Placer une carte Nvidia à la place de la RaspberriePi
* Interface de simulation robot faisait crash la Rasp
* Optimiser code pour que ça tourne sur la Rasp
* Ajouter une cartographie sur le robot system Eslam
* Ajouter une deuxième caméra, brider la première à 480x320 et se servir de la deuxième pour le retour vidéo
* Essayer ROS2