Analyse système de détection de route :

Actuellement, l’algorithme de suivi de route ne fonctionne « que » dans un environnement contrôlé (lumière,etc.).

* Il serait possible de tester une caméra avec filtre infrarouge afin de corriger les couleurs sur l’image obtenue, cependant, cela empêcherait la conduite de nuit. 🡪 Nope
* Il est aussi possible d’utiliser les phares IR de la caméra ainsi que des lignes réfléchissantes, cependant ces phares consomment de 0.023 à 0.825W et ceci est à prendre en compte. 🡪 A voir
* La vitesse de la voiture est plutôt lente dû au temps de process des informations et au suivi de route. Il serait possible de réduire la résolution des images. Il est possible de refaire le traitement et la méthode de suivi de ligne afin d’améliorer et permettre plus de performances et une plus grande rapidité. 🡪 A faire

Il est aussi possible d’utiliser le GPU du RPi afin d’exécuter plusieurs actions en parallèle et ainsi améliorer la vitesse d’exécution.

Possibilité de « crop » l’image capturée autour des lignes afin de n’avoir que la route en visuel