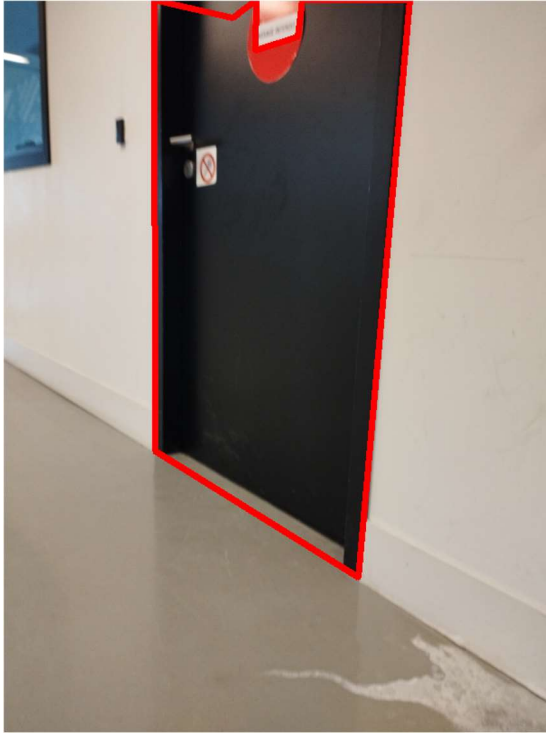
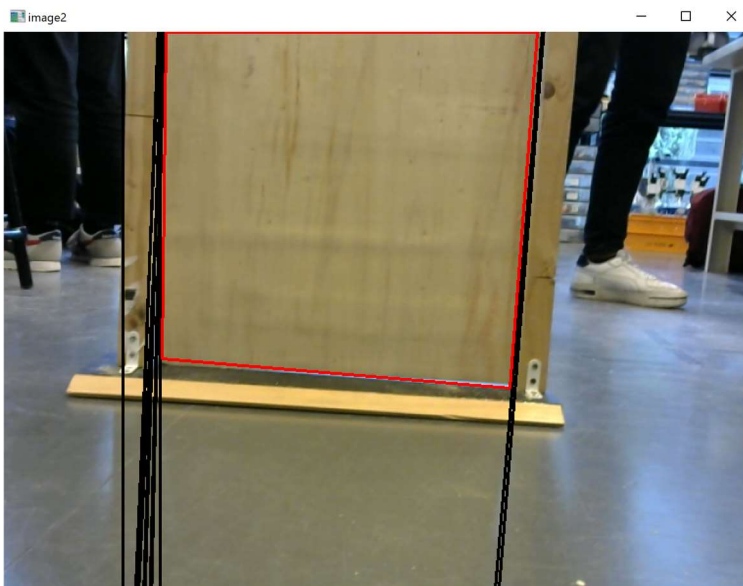


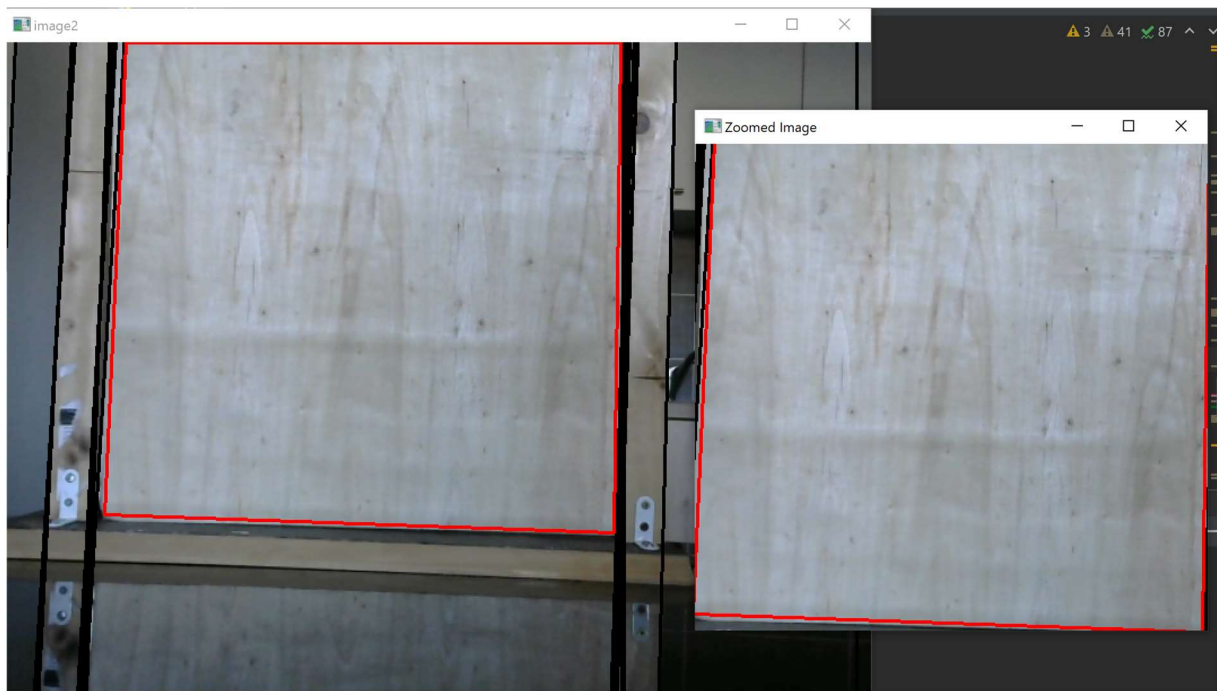
- Faire une fonction qui détermine si on est devant une porte, pour ce faire on détermine l'aire d'une forme possédant une couleur différente et si elle est suffisamment grande on garde l'image)



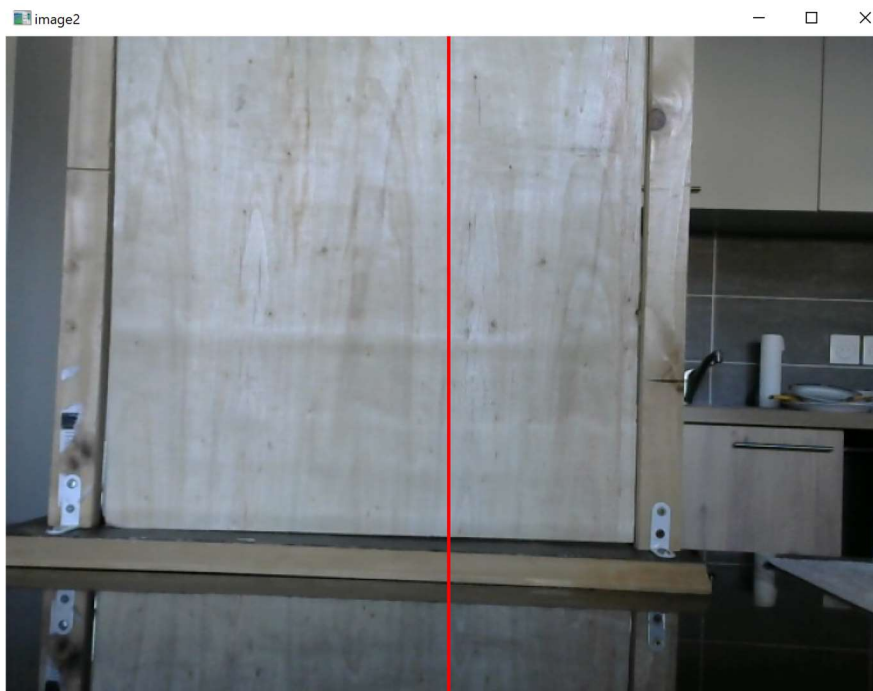
- Faire fonctionner l'algorithme sur la porte que l'on a designer



- Découper la zone pour analyser la zone considéré comme une porte



- Tracer une ligne au milieu de l'image (qui correspond à la position que regarde la robot)



- Une ligne sur notre rectangle



Donc ici la jetson nano envoie un message « hello » et la carte arduino répond en renvoyant le message

- Contrôler le robot depuis la jetson nano (la jetson dit au robot de tourner ou avancer)
- Ajout d'une stratégie pour se diriger vers le milieu de la porte