我運用Canny邊緣偵測技術辨識道路的靜態影像，以實現道路識別。在駕駛輔助和道路識別系統中，這項技術有著廣泛的應用與延伸可能。透過調整Canny中的兩個閾值參數，發現threshold1變高時，影像中的雜訊變少，同樣地，調高threshold2，也會使影像中的雜訊變少，進而使影像清晰，但兩個參數都調高時，會使影像過於簡單或簡化，透過cv2的動態調整功能，我發現threshold1 = 170，threshold2 = 87，可以清楚捕捉到道路的邊緣。

首先，將Canny邊緣偵測技術與其他技術結合，可提升道路邊緣偵測的精準度與穩定性。例如，結合深度學習的語意分割技術，能更精確地區分道路和周遭環境，進一步提升道路識別系統的效能。

其次，應用Canny邊緣偵測於即時影像流中，即時偵測道路邊緣，為駕駛者提供即時道路資訊，協助安全駕駛決策。這可運用於智慧駕駛系統，為自動駕駛汽車提供即時道路邊緣偵測與環境感知。

另外，結合Canny邊緣偵測技術與影像拼接技術，實現道路環境的全景圖像拼接，提供駕駛者更完整的道路資訊，協助更準確的導航與駕駛決策。

總而言之，Canny邊緣偵測技術在駕駛輔助與道路識別系統中扮演重要角色，透過與其他技術結合與創新應用，進一步提升道路邊緣偵測的精確度、即時性與全面性，從而提升駕駛安全性與駕駛體驗。