Auto mobile

**User Inquiery**ありがとう。言ってくれた通り、3ステップか。

1.unity上で車の視界画像を記録し、Pythonに送信

2.Pythonで解析し、その結果をuniityに送信

3.結果に基づいて、unity上で車を動かす

**詳細なステップ**

1. **視界画像生成とUnity環境構築**
   * **道・障害物の配置**: Unity上にシーンを作り、道、車線、障害物を配置してシミュレーション環境を設定。
   * **カメラ配置**: 車の視界を取得するためにカメラを車に取り付けます。
2. **UnityとPythonの連携**
   * **画像のキャプチャと送信**:
     + ゲーム内カメラから画像を取得し、それを適切なフォーマットで保存。
     + ソケット通信やファイル経由で画像をPythonに送信。
   * **Pythonで画像処理**:
     + OpenCVやTensorFlowを使用して画像を解析し、認識結果を取得。
3. **制御ロジックの実装**
   * **解析結果に基づく動作**:
     + Pythonでの認識結果を基に、車が行うべき動作（加速、停止、曲がるなど）を決定。
   * **Unity側の制御**:
     + 結果をUnityに返し、C#スクリプトで車の動きに反映させます。

そのために

1.道・障害物等を作り、そこに車を配置することで、車の視界を生成

2.Pythonとunityを連携。画像処理をpythonで行うスクリプトを生成

3.画像処理結果に対して、車が行う動作をあらかじめ決めておく。

こんな感じか？