

Améliorations potentielles

Parcours urbain :

- Annonce des panneaux stop à l'avance (ex :panneau stop à 150m)
- Application du frein dans la détection des obstacles pour pouvoir faire le parcours entièrement à 30km/h
- Optimisation pour détecter les panneaux stop plus loin
- Détection de l'environnement grâce au lidar pour redémarrer au stop si il n'y a pas de véhicule arrivant sur le coté
- Apprentissage via yolo pour la détection des panneaux céder le passage
- Gestion des céder le passage dans RT-MAPS
- Détection et adaptation de la vitesse aux panneaux de limitation
- Amélioration de la détection d'obstacles (si objet trop petit)
- Détection des feux tricolores et gestion des arrêts