PINet 결과

1. 인식률 향상을 위한 캘리브레이션 적용
2. 9 ~ 13 프레임 사이로 평균 10프레임 정도 유지되는 것을 볼수 있음→ 프레임 향상 필요 → birds eye view 적용X, 지나친 연산량으로 인해 프레임 저하
3. 조향각 추출 작업 완료, 두개의 레인을 기준으로 작동하기 때문에 레인이 한개이거나 인식 안됐을 경우에 대처 알고리즘 작성 필요 → 완료
4. 조향각 안정화를 위한 알고리즘이나 이동 평균필터 적용 → 완료 (파라미터 수정은 필요)
5. ROS 결합, 마지막으로 erp42의 조향각에 맞게 스케일링 → 완료
6. Upper PC와 ERP42의 비동기 통신인 RS232를 이용해 데이터 프로토콜 보내기(속도는 0, 일단 EPS만 제어)