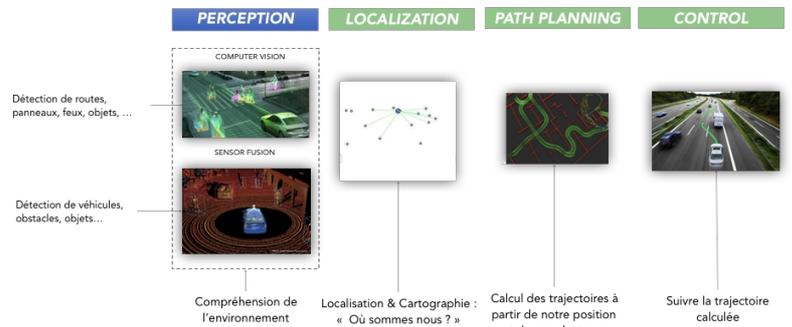
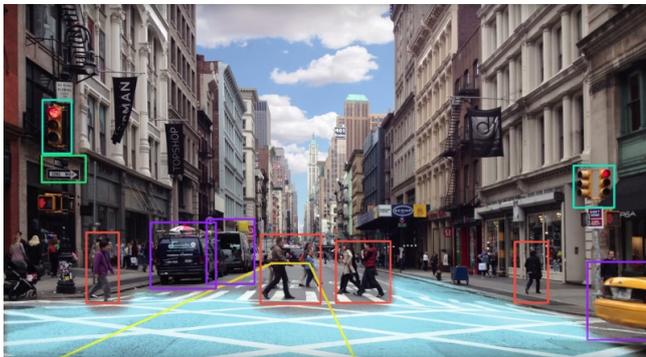


Détection et reconnaissance de route pour voiture autonome



source : <https://medium.com/france-school-of-ai/la-et-le-v%C3%A9hicule-fut-autonome-2abd8a348eb5>

Contexte du projet

Les techniques de vision par ordinateur sont utilisées dans les véhicules autonomes pour comprendre l'environnement et pour la détection des anomalies. Elles vont de la détection de lignes et de couleurs de façon très classique à l'intelligence artificielle. La qualité des résultats obtenus des différents algorithmes est dépendante de la connaissance de prise de vue et de la luminosité.

Objectifs du projet

L'objectif du projet est d'abord d'évaluer et mettre en compétition des approches existantes publiées ou open sources. Puis proposer une approche robuste par rapport au changement de luminosité et de créer un démonstrateur temps réel à base d'une webcam et d'un PC.

Libraries/Logiciels utilisés : OpenCV, MATLAB, ou autre...

Langages de programmation : Python, C/C++ ou Matlab