**靜宜大學資工系111學年度第1學期第2次畢業專題會議記錄**

**(專題名稱：無人車自動煞車系統)**

時　　間：中華民國111年12月29日（星期四）16時00分

地　　點：主顧519

主　　席：陸子強老師 紀錄：房昀楷同學

出席人員：陸子強老師、資工三A張譽嚴同學、陳揆明同學、房昀楷同學、卓家銘同學、黃浩瑜同學、蔡昀佐同學

列席人員：陸子強老師、資工三A張譽嚴同學、陳揆明同學、房昀楷同學、卓家銘同學、黃浩瑜同學、蔡昀佐同學

請假人員：無

1. **主席致詞**

希望每次安排大家回去做的事項要認真對待。

1. **確認上次會議紀錄**

111學年度第1學期第1次畢業專題會議紀錄(111/12/22)，已經以電子郵件供委員確認，紀錄於會中提供備查。

1. **上次會議決議事項執行情形**
2. 提案一：案由:討論大致方向，執行情形已討論好方向及主題。
3. 提案二：案由:是否要自己組裝無人車，執行情形已確定要自行組裝。
4. **工作報告**
   1. 回去查了很多不同類型的無人車。
5. **討論事項**

**提案單位：張譽嚴同學**

**提案一**

**案由：軌道要用什麼軟體做出。**

**說明：**

去年學長用拍照的會比較花時間跟費工。

**辦法：**用unity做出或者跟之前一樣用拍照的。

**決議：** 決定用unity做出擬真軌道

**提案單位：陸子強老師**

**提案二**

**案由：6人分為硬體跟軟體**

**說明：**

因為分組做比要有效率。

**辦法：**三人做硬體，三人做硬體。

**決議：** 張譽嚴同學、陳揆明同學、房昀楷同學:軟體;卓家銘同學、黃浩瑜同學、蔡昀佐同學:硬體。

1. **臨時動議**

無

1. **散會**

OOO學年度第O學期第O次畢業專題會議—附件一

專題開會情形：

|  |  |
| --- | --- |
| 照片1： | 照片2： |
| 說明1： 組員用unity做出了擬真軌道。 | 說明2： |
| 照片3： | 照片4： |
| 說明3： | 說明4： |
| 照片5： | 照片6： |
| 說明5： | 說明6： |

111學年度第1學期第2次畢業專題會議—附件二