|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **会议信息** | **名称** | 第1次雷达组会议 |
| **地点** | **海韵教学楼501** |
| **日期** | 2019年12月1日 |
| **时间** | 16:30-17:30 |
| **主持人** | 罗上聪 |
| **记录人** | 罗上聪 |
| **参与人** | 高林炟，杨扬 |
| **议题** | | **记录及结论** |
| 1. *方案选型* 2. *设备选型* 3. *图纸设计* | | 1. 双摄像头，远景近景监控；备选方案：1线激光雷达 2. 算法设备：NUC   摄像头：HIKVISION监控  3、磁铁固定，高林炟负责 |
| **TO-DO List** | | 购买设备，查阅全场定位算法资料 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **会议信息** | **名称** | 第2次雷达组会议 |
| **地点** | **线上** |
| **日期** | 2020年2月5日 |
| **时间** | 20:00-20:30 |
| **主持人** | 高林炟 |
| **记录人** | 罗上聪 |
| **参与人** | 杨扬 |
| **议题** | | **记录及结论** |
| 1. *进度* 2. *困难点* | | 1. 基座成型 2. 没有硬件做测试，无法选定方案 |
| **TO-DO List** | | 继续设计基座和固定架 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **会议信息** | **名称** | 第3次雷达组会议 |
| **地点** | **线上** |
| **日期** | 2020年3月7日 |
| **时间** | 20:00-20:30 |
| **主持人** | 高林炟 |
| **记录人** | 罗上聪 |
| **参与人** | 杨扬 |
| **议题** | | **记录及结论** |
| 1. *定位方案* 2. *困难点* | | 1. 废除激光雷达方案 2. MobileNetv2机器人检测方案 3. 双摄像头目标检测的定位信息不足 |
| **TO-DO List** | | 微调MobileNetv2模型以用于机器人检测任务 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **会议信息** | **名称** | 第4次雷达组会议 |
| **地点** | **线上** |
| **日期** | 2020年5月2日 |
| **时间** | 18:30-19:30 |
| **主持人** | 高林炟 |
| **记录人** | 罗上聪 |
| **参与人** | 杨扬 |
| **议题** | | **记录及结论** |
| *定位方案优化* | | 双摄像头目标检测方案引入景深算法 |
| **TO-DO List** | | 调整双摄像头间距，对景深算法的参数进行调优 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **会议信息** | **名称** | 第5次雷达组会议 |
| **地点** | **线上** |
| **日期** | 2020年7月18日 |
| **时间** | 21:30-22:00 |
| **主持人** | 高林炟 |
| **记录人** | 杨扬 |
| **参与人** | 雷达组 |
| **议题** | | **记录及结论** |
| *1、线上评审* | | 1、 准备线上评审工作，杨扬负责线上评审的算法部分的工作，高林炟负责线上评审的雷达其他部分 |
| **TO-DO List** | | 整理成果视频，资料，制作PPT |