

**靜宜大學資工系 112 學年度第 1 學期第 2 次畢業專題會議記錄**  
**(專題名稱：利用合成影像建立深度模型以實現無人車自動停車)**

時 間：中華民國 112 年 12 月 22 日（星期四）15 時 10 分

地 點：主顧 519

主 席：陸子強老師

紀錄：吳典祐同學

出席人員：陸子強老師、資工三 A 吳秉謙同學、資工三 A 吳典祐同學、資工三 A 吳泓著同學、  
資工三 A 簡士竣同學

列席人員：陸子強老師、資工三 A 吳秉謙同學、資工三 A 吳典祐同學、資工三 A 吳泓著同學、  
資工三 A 簡士竣同學

請假人員：無

**壹、主席致詞**

本此會議主要是討論專題目前的進展。

**貳、確認上次會議紀錄**

112 學年度第 1 學期第 1 次畢業專題會議紀錄(112/11/09)，已經上傳 GitHub 供委員確認，紀錄於會中提供備查。

**參、上次會議決議事項執行情形**

提案一：

案由：討論目前專題的進展，執行上是否有什麼問題要提出來討論。

執行情形：完成 50%

**肆、工作報告**

1. 測試車子的運行是否正常。
2. 製作合成影像。

## 伍、討論事項

提案單位：陸子強老師

### 提案一

案由：如果製作的合成影像與實際影像差異很大怎麼辦，請討論。

說明：

- 一、開會情形如【附件一】。
- 二、現實圖片有很多不同角度。
- 三、也會受到鏡頭產生扭曲。

辦法：微調 blender 軟體內的參數。

決議：回去實作並產生新照片。

提案單位：陸子強老師

### 提案二

案由：車子是否能正確地根據方向行駛，請討論。

說明：

- 一、直線行走是否會偏移。
- 二、車子是否可以根據程式操控。
- 三、旋轉角度是否正確。

辦法：實際測試。

決議：車子運作一切正常。

## 陸、臨時動議

無

柒、散會

專題開會情形：

照片 1：



說明 1：開會情形