# 嵌入式智慧影像分析與實境界面

## 一、情境議題

|  |  |
| --- | --- |
| 個人提出之議題(接受V) | 組員提出之議題(接受V) |
| 如何有效的進行Label影像 | 鏡頭角度如何調整 |
| Torch版本無法和torch vision配對 |

## 二、定義問題

* 個人議題所定義之問題：
  + 1. Label要拉多長？
    2. Label時是否要挑選背景較乾淨的影像？
    3. Label時是否要挑選道路沒有反光的影像？

## 三、方案構思、解決方法

* 定義之問題的方案構思：

1. Label從Y軸224拉到Y軸約為50附近就好，不要拉太遠
2. 選擇背景不要有太多白色的物體Label
3. 先嘗試用沒有反光的道路來Label

## 四、個人心得

看到Jetbot會自己走路還蠻有新鮮感的，不過這次Project依然和上一樣，對於Code要先寫在哪個環境我們還是花了很多時間，因為我們的Google Colab一直給我們跑得很慢的GPU，並且常常給我們斷線，直接在Jetbot上面開發也跑得很慢，花了不少時間在等待上面，不過看到Jetbot會動，這種不滿的感覺就有比較降低了。

## 五、貢獻比例

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 徐紹崴 | 劉文揚 | 謝狄烽 |
| **35%** | **35%** | **30** |
| **環境的建置以及實際讓model在Jetbot上運行** | **環境的建置以及實際讓model在Jetbot上運行** | **協助環境使用、Label、陪伴兼學習** |