# 嵌入式智慧影像分析與實境界面

## 專案情境

* 過障礙物避障與辨識模型使Jetbot行駛於紅綠角椎所建成的道路內，並於自訂障礙物前停下。

## 二、定義問題

* 專案情境所定義之問題：
  + - 如何減少相機輸入
    - 如何減少控制延遲

## 三、方案構思、解決方法

* 定義之問題的方案構思：

1. 先調整FPS試試看
2. 先賦予行走模式狀態，套用不同轉化狀態的機制

## 四、個人心得

這一次專案相對之前較順利，相機的輸入太多導致決策延遲，算是最好解決的其中一點，花費最多時間的問題是–我們設一個臨界值來讓Jetbot參考要直走還是右轉，但是會遇到判斷值在臨界值之間跳動的現象，導致Jetbot一秒內想往右邊同時又想直走數次而在原地停下的情況，最後我們是用計算Jetbot想變換狀態的次數要超過一定次數，才真正讓他變換狀態，解決此問題。

## 五、貢獻比例

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 徐紹崴 | 劉文揚 | 謝狄烽 |
| **35%** | **35%** | **30** |
| **算法設計 算法實現** | **標記 & 訓練 算法實現** | **算法設計** |