|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의명 | 정기 미팅 | | | |
| 일시 | 2020년 3월 25일 (수요일) | | 장소 | 온라인 |
| 의안 | 주제 관련 질문, 및 프로젝트 범위 및 방향성 설정 | | | |
| 토의내용  (요지) | - 주제 가능성  - 구현 방법 | | | |
| 합의사항 | 지연시간과 관련된 부분 (https://www.srtalliance.org/)  - 주제 관련 생각해보면 카메라가 2대이고, 2대의 카메라에서 나오는 이벤트를 정확하게 가져와야 사람과 차가 오는 시간을 확인할 수 있다.  - 카메라 두대가 영상을 다 클라우드로 보내서 영상이 시간별로 맞는지 확인한 후 알람을 보내주어야 한다.  - 카메라 두 대를 하나의 시스템에 달 수도 있고 각각의 시스템을 두고 할 수도 있다.  - 일반적인 방법으로 오픈소스를 이용하여 전송을 했을 때는 3~ 5 초의 latency가 나올 것이다. 이것을 역으로 이용하여 시스템을 사용하기 위해서 몇km 이하의 속도로 오는 차에 대해서만 적용 가능하다는 한계치가 나올 것이다.  - 시스템 구성도를 그려야 한다. 구성도에서 구현을 할 수 있는 것을 그리는게 아니라 일단 필요하다 생각되는 모든 것을 포함하여 그린 후에 그 중 일부분만 구현했다고 하여도 된다.  - 프로젝트의 범위 설정이 구성도를 통해서 나와야 하고 중요하다. | | | |
| 이견사항 | - 아두이노에서 영상을 처리해서 보내는 것은 무리다. (현재 최신기술로도 600millisecond 가 걸린다.)  - 순수 카메라보다는 다른 센서들을 결합해서 쓰는 것이 좋을 것이다.  - 야간에 대해서는 구현이 어렵다고 볼 수 있다. (시중 detection 은 Gray 필터에서 RGB 필터로 변환하기 때문에 어렵다고 볼 수 있다.) | | | |
| 참석현황 | 참석  대상자 | 5명 | 사진  첨부 |  |
| 참석자 | 5명 |
| 불참자 | 0명 |
| 불참내역 | 없음 | |