

Fecha de la reunión	Participantes	Temas tratados
Viernes 19 de junio, 10:30 am	Anthony Segura Sarah Uriarte Rebeca Bolaños Jaffette Solano Ignacio Cruz	<p>El grupo de trabajo le indica a Anthony que no se están obteniendo buenos resultados del entrenamiento de la CNN de Keras.</p> <p>Se reciben las siguientes recomendaciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Utilizar Yolo con Darknet para la creación del modelo - Crear un set de datos personalizado <p>También se le indica que el robot no reconoce la carretera y se le muestra las fotos de la carretera que se está usando.</p> <p>Recomendaciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Probar con una carretera con líneas en el centro
Viernes 25 de junio, 10:30 am	Anthony Segura Sarah Uriarte Rebeca Bolaños Jaffette Solano Ignacio Cruz	<p>Se dio un pequeño informe a Anthony sobre los trabajos realizados durante la semana, los cuales en su mayoría se centraron en investigar cómo utilizar yolo y la toma de fotos para la creación del set de datos personalizado.</p> <p>Se indica que el robot ya reconoce la carretera, sin embargo suele perderse al tomar dos curvas seguidas.</p> <p>Recomendaciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Probar con diferentes claridades en las imágenes. - Tomar más datos para el entrenamiento
Viernes 3 de julio, 10:30 am	Anthony Segura Sarah Uriarte Rebeca Bolaños Jaffette Solano	<p>Se informa que el robot no puede tomar bien las curvas y se pierde ya probado con diferentes claridades, a pesar</p>

	Ignacio Cruz	<p>de que hace bien la recta y la primer curva, cuando se topa con la segunda curva sigue doblando y se piensa que son frames pegados..</p> <p>Recomendaciones:</p> <ul style="list-style-type: none">- Investigar cómo limpiar los frames que tiene el jetbot por si se quedan guardados y van atrasados en cuanto al movimiento que debería de hacer.
Viernes 17 de julio, 10:30 am	Anthony Segura Sarah Uriarte Jaffette Solano Ignacio Cruz	<p>Se dio un pequeño informe sobre el trabajo realizado durante las dos últimas semanas, con la creación de un modelo con Yolov3. Anthony dio una serie de recomendaciones sobre cómo definir el trabajo que seguía después de tener el modelo casi listo, las cuales consistieron en probar dicho modelo desde el robot para darse cuenta si el jetbot lo logra correr y si se deben aplicar cambios.</p> <p>Como plan b, en caso de que el robot no logre correr exitosamente Yolov3, se sugirió cambiar a una versión tiny de Yolo o crear un API.</p> <p>Se informa de una nueva carretera que le solicitamos al profesor donde las curvas están con más espacio para que el robot pueda volverse a acomodar.</p> <p>Se dan mejores reacciones del robot en cuanto al seguimiento de las líneas, por lo que se pretende aumentar el set de entrenamiento y proseguir con la implementación del modo libre.</p>

Viernes 24 de julio, 10:30 am	Sarah Uriarte Rebeca Bolaños Jaffette Solano Ignacio Cruz	<p>Se informó a Anthony que efectivamente, el robot no trabaja bien con el modelo diseñado, porque a partir de este momento se empieza a trabajar en la creación de un nuevo modelo, pero esta vez en Tiny-yolov3.</p> <p>Se informa de que proseguiremos al modo libre ya que no podemos ejecutar el modelo de las señales con el modelo de seguimiento de líneas ya que consumen mucha memoria y no reacciona de buena forma. por lo que se pretende juntarlo con el modelo de modo libre para saber si hay mejor reacción.</p>