Q : To 第15組：在超聲波感測上，會不會因為距離太近導致偵測結果有所誤差，如果會你會想怎麼進行改善?如果不會請問你用的是哪一種超聲波感測器?

A : 我利用兩種測量來確保製作超音波揚聲器的產生的頻率，分別是利用手機麥克風經過快速傅立葉轉換產生的頻譜圖(有一定的誤差)，另外一個是勾示波器看波型及震盪頻率(因為示波器是Ghz等級的，我想誤差應該很小)

Q : 15 : 想問光線演算法和雷射如何去結合？

A : 不太了解光線演算法指的是甚麼，這邊猜測的是background subtractor的話，雷射座標辨識是以背景移除為基底

Q : 第15組: 請問在detection的時候會比較容易被什麼因素干擾?

A : 光線(呈現在期中報告第5頁)

Q : 第15組：感覺你是以兩張圖片的不同去判斷是否為要偵測的東西，但如何確保兩張照片的不同處為你所要偵測的"動物"而非可以移動的物品(如遙控車之類的)?

A : 這確實是一個問題，目前做出的方法只能判別出闖入物體。但實際想想真的有機會闖入農場的物體，很難排除闖入的物體不是動物

Q : 第15組:tracking box跟detection box是互相獨立的嗎

A : yes(呈現在期中報告第3頁)

Q : 第15組:如果背景也有會移動的部分，像是被風吹動之類的，要怎麼找目標物？SID:B063040002

A : 考慮到兩個狀況:1.tracker有開啟時，應該不受影響。2.tracker沒有開啟時，整個畫面都被移動的話確實經過背景移除發現大型變化時，會停止尋找有移動的物體，重新訓練背景

Q : 15組: 是以影像辨識為主雷射定位為輔嗎？SID:B063040010

A : 兩個部分應該都一樣重要

Q : 第15組：除了使用去背景的方式還有使用哪些演算法定位兩種box嗎?SID:B063040029

A : 考慮到jetson Nano 的運算速度還不能執行機器學習，目前打算繼續使用背景移除，如果真的發生大問題的時候再來考慮

Q : 第15組:請問若同時有大量動物出現在畫面中，系統是否能處理此狀況

A : 如果在大量動物出現的情況下，目前只能處理佔畫面最大的移動物體

Q : <第15組> 如何偵測背景轉換呢?

A : 同上、整個畫面都被移動的話確實經過背景移除發現大型變化時，會停止尋找有移動的物體，重新訓練背景

Q : 第15組:你們怎麼選擇演算法？

A : 問題不明確

Q : 15組：紅外線的波長是多少

A : 波長在760奈米（nm）至1毫米（mm）

Q : 15組：跑這個的顯示卡要求是多少

A : 問題不明確