**本周小组会议纪要**

会议时间：2019.9.2 记录人员：肖鸿

|  |  |
| --- | --- |
| 会议主题 | 分享并讨论本周各组员学习成果，制定下周学习计划，进行组内任务分工 |
| 小组最终目标 | 智慧城市视角下无人机遥感倾斜影像协同BIM+GIS的信息融合方法研究 |
| 小组本周目标 | 整合小组成员学习的cesium相关功能的代码，应用到系统中 |
| * **本周小组会议纪要** | |
| 1. 会议工作整理   本次会议主要针对如何在系统中添加视频地球视角同步功能进行小组讨论，会议主要内容如下:   1. 郑普若提供了如何从无人机视频文件中提取坐标值的方法：通过分析视频文件中的数据信息提取出无人机视频频率信息、经纬度信息。 2. 小组讨论后提出两个估测可行的解决方案 3. 将提取出来的位置信息csv文件转成xml然后存入数据库中，或直接将excel表存入数据库，其中文件信息与视频信息对应 4. 将文件保存在项目特定位置，数据库只记录文件储存地址，通过读取数据库找到文件，播放视频时，将文件信息转为json信息，或通过papaparse读取信息暂存在数组中   暂时决定采用第二种解决方案，原因为操作简单、数据库操作量小。   1. 金语璁提出如何实时监控视频时间并让地球视角做出相应的反映，讨论中提出一种解决方案：使用updatetime实时更新视频时间，使用ontick事件监测当前视频时间实现即时回调（此事件为毫秒级回调，应该能符合要求）不断更新相机视角 2. 决定暂行方案并在9.2号晚完成试行demo | |
| 1. 暂存问题汇总   9.2晚完成方案试行demo，下将总结方案暂存问题   1. 将无人机视频地理位置信息存入数组中方案貌似不可行，在过程中遇到RangeError: Invalid array length错误，原因应该是数组过长，将数组长度设置为1000（只存视频前10秒的信息）后正常运行。 2. 地图精细度过低。将地图视角转至无人机视角后，地图模糊不清，难以辨认是否为视频中位置。 3. 在视频文件的数据提取过程中，未提取出无人机的航高、仰角等信息，暂时不知是未提取完善还是数据中没有的问题。 4. 试行demo中使用的无人机视频几乎没有经纬度的变化，以至于在demo中的地图视角只是不断轻微抖动，试行效果不明显 | |
| 1. 会议总结   本次会议重点针对无人机视频与地球视角同步功能进行讨论，提出相关的解决方案并制作试行demo。 | |
| * **会后要点** | |
| 1. 重点工作 2. 对其他组员所分享的知识进行消化吸收，确保本次会议之后能够对其有自己的理解 3. 遵守会议所讨论出来的分工方案，有效完成下周的阶段计划 4. 对本次会议上未完成的点进行反思 5. 组内成员私下进行交流，完善知识体系 | |
| * **导师指导意见** | |
| **导师签字：** | |
| **学院：**悉尼工商学院 **指导日期：** | |