**第二次金矽獎討論會議紀錄**

**2023/02/13**

參與者：陳丕全、陳俊瑋、陳法諭、柯駿驊

陳法諭以及柯駿驊兩位學弟提出：

以機器人企業的角度而言，若要將機器人放到實際場地運作，往往需要對場地進行反覆確認，以避免實際操作時出現問題，因此通常需要工程師前往客戶端進行調整，這個過程會耗費大量的人力以及時間，因此學弟提出可以利用四輪車搭配景深偵測，在企業進行場刊時，對目標場域自動進行3D建模，並配合其他軟體，以模擬的方式找到潛在問題並調整，減少人力的損耗，

陳俊瑋提出：

之前曾國洋學長的人物追蹤系統，將其修改成可以追蹤人物的背部，這樣人就可以不用倒退走路，更可以運用在行李箱自動追蹤系統(以往是用紅外線偵測，現在改為AI追蹤)，減省人力。

陳丕全提出：

結合最近的土耳其地震，可將四輪車應用於災區的探查，讓救難人員可以即時了解建築物內的結構以及倒塌的情況，讓救援行動更加便利。

情境：

應用於場刊，結合人物追蹤系統，可以讓四輪車跟著人(不一定是工程師，客戶端的人員也行)進行目標場地的3D建模。