

# 專題進度報告(學期末)

專題名稱：UWB 與智慧車輛應用

成員： 曾昱翔 、 王泓文 、 黃俊達

## 一、工作與進度報告：

- ◆ 定位程式物件化，方便之後與其他程式作連結
- ◆ 定位程式優化
- ◆ 根據測距資料，透過定位程式繪製實驗模擬圖
- ◆ 模擬收集動態資料的方式
- ◆ 嘗試收集室內動態資料

## 二、自評項目(請勾選)

審查項目	非常同意	同意	普通	不同意	非常不同意	補充說明(必填)
依據專題目標訂定計畫	V					(V 已 <input type="checkbox"/> 未)於時限內完成專題計畫提案書 未於時程內完成原因：
充分使用建置專題所需的工具語言或系統的使用方式及建置原理			V			專題使用何種程式語言/套件/設備： Python, C 語言 專題系統特性： 使用人工智慧修正誤差，
與指導老師 meeting 時，能清楚說明進度、使用工具及解決問題。	V					本次進度使用到的技術/工具： UWB 通訊技術 利用 coordinate 回傳的資訊 利用 RNN 修正誤差
具備專題進度與時程掌控的能力。				V		目前約完成 <u>30</u> %之進度， 比預計的進度： (V 稍微 <input type="checkbox"/> 嚴重) (V 落後 <input type="checkbox"/> 超前)。 主要原因與改善措施：室外測距一直被天氣打斷
於系統開發期間，能提出系統潛在問題或對開發時程提出修正方案。			V			發掘之潛在問題： 實際距離適用平均速度計算但不符合現實 用機器學習去修正資料但沒又任何意義 修正方案： 利用 RNN 增加資料時間上的關係

開發系統時，組員有不同意見能透過溝通解決此一問題。	V					團隊溝通遭遇問題： 請描述遭遇問題/目前解決進度/解決方法/未解決原因： 有時候沒辦法表達出想說的問題 通過第三個人翻譯
遭遇問題時，能提出或尋找問題解決方法。	V					遭遇問題(實作、技術或溝通問題等) 請描述遭遇問題/目前解決進度/解決方法/未解決原因：  Q1. 車子的操作方式和程式邏輯不一致 A1. 要檢查硬體設備  Q2. 收集資料時，程式拿取的資料和tag的移動不同步，造成資料位移。 A2. 目前還沒有想法
撰寫文件或使用工具時，瞭解智慧財產權、隱私權及資訊倫理重要性。	V					專題報告是否註記參考資訊：V 是 <input type="checkbox"/> 否
於專題製作過程，透過指導老師或自學方式，學習慧財產權、隱私權、資訊倫理與相關法規。			V			你認識了那些法規(慧財產權、隱私權、資訊倫理與相關法規)：  目前並未引用
能掌握指導老師要求使用之工具與知識。			V			指導老師要求之工具/知識： RNN, 車子, 測距系統 學習狀況： 車子停滯 RNN 為實踐
整合多項資訊技術或使用多種工具完成專題系統。			V			專題使用了那些技術/工具： Python, C 語言 UWB 通訊技術的測距系統 利用 RNN 修正誤差 車子,

三、老師建議：

可以將 Tag 的載具換成機器人

可以試試從 coordinator 回傳的資料中找時間戳記