# **220128 피드백**

| 구 분 | 피드백 내용 | 비고 |
| --- | --- | --- |
| 공통 | - gps데이터로 상용화된 데이터가 아닌것들 (ex: 자전거도로)등만 카메라를 이용하는게 좋을 것 같다.  - 웹 카메라를 사용하기에 비용면이나 관리면이나 너무 효율성이 안좋을 것 같다.  - 횡단보도를 건너는 시간이 서버로 넘기고 모델 인식하고 다시 되돌아오는데 시간에 비해 너무 짧다  -빅데이터 클라우드 iot 기술간의 연계에 대해 구현 및 강조가 필요해 보임  -일정이 얼마 안남았으므로 좀 더 효율적이고 심플하게 구조를 그리고 진행하는것이 필요해보임 |  |
| 빅데이터 | 1. 이미지를 통한 주차금지구역 판별  - PM 주차로 인한 불편함의 문제보다 불법 단속에 더 집중됨. 횡단보도, 점자블록, 자전거도로을 탐지하는 것은 견인을 방지하기 위함.  - 보행의 불편함 혹은 자동차 접촉 사고 방지 등의 명확한 목적이 필요할 듯  - 만약 보행의 불편함을 해소하려면 도보를 탐지해서 비율을 계산하여 좋지 않음 정도를 수치로 표현하는 것도 방법일 듯  - PM을 탐지하는 것 필요함. PM 그 자체가 어렵다면 두 바퀴가 있는 사진만이라도. 두 바퀴를 기준으로 주차된 곳이 어디인지 파악. 정확도는 1/3 정도라도 괜찮음  - 객체 인식 모델 검증 필요  2. 전동킥보드 전용 주차 구역 안내  - PM을 사용하는 목적과 맥락이 맞지 않음. PM을 사용하는 이유는 주차의 간편함인데, PM 전용 주차장은 개수가 적어서 이를 주차하기 위해 이동하는 거리가 더 긴 경우가 발생  - 현 위치가 아닌 전동킥보드가 출발하는 지점에서 목적지를 설정하면 경로를 안내하고 그 경로 안에 주차장이 있는지 안내하는 것도 방법일 듯 | 1. 이미지를 통한 주차금지구역 판별  - 이미지 클래스에 킥보드(혹은 바퀴)와 도보를 추가하고자 함.  -소방구역도 추가되면 좋을것 같습니다…!  2. 전동킥보드 전용 주차 구역 안내 |
| 클라우드 | - 전반적인 구조 정리 필요  - EKS 구성도를 다시 그리는 법이 필요함  - CA HPA 시연하는것이 발표때 필요해 보임  - 백엔드는 최소화하고 클라우드에 집중  -시간이 없으니 가장 심플하게 구현하는데 집중할것  - 시크릿 보안 방식 바꾸어 볼것 |  |
| IoT | - 웹캠 탐지 거리 확인하고 조절할 필요 있음 |  |