

4주차 회의록				
주제	팀 빌딩 및 구체적인 진행 계획 수립			
일시	2021년 03월 28일 21시 00분 ~ 2021년 03월 28일 22시 00분			
팀명	라코			
구성원	팀장	박재용	팀원	최정인
내용				
지난 회의 결의 사항	1. 논문 발표 <ul style="list-style-type: none"> 강판 표면에서의 불량 검출 관련 논문으로 발표를 진행. 			
회의 내용	1. 팀 구성 <ul style="list-style-type: none"> 2016112096 박재용 2018112001 최정인 2. 주제 선정 <ul style="list-style-type: none"> 기존 라이터 생산 라인에서의 불량 검출 프로젝트에 참가하기로 함. 3. 팀명 정하기 <ul style="list-style-type: none"> 라코 4. 구체적인 진행 계획 <ul style="list-style-type: none"> 개발 매뉴얼 읽기 소스코드 공유되면 코드 분석 및 Yolo 모델 분석 분석된 내용을 바탕으로 코드 리팩토링 및 모델의 하이퍼파라미터 및 backbone을 변경하며 트레이닝하고, 더 높은 정확도를 기대해본다. 			
이번 회의 결의사항	이번 회의 결정사항		다음 회의 안건	
	1. 팀 구성 2. 주제 선정 3. 향후 진행 계획 결정		1. 소스코드 읽고 서로 이해한 내용 공유 2. 소스코드의 개선사항 제시	

The image shows a Webex meeting window. At the top, the title bar reads "Webex | (*****2096)박재용님의 데스크탑". Below the title bar are two video thumbnails: one for "(*****2001)최정인 (나)" and another for "(*****209...)홍 (호스트)".

The main area displays two side-by-side windows from a Windows desktop.

The left window is titled "4차년도교과목 Map" and contains a document with a table and bulleted lists. The table has columns for "담당", "담당자", "기출문", and "첨단". The lists include:

- 지난 회고
회의 사항
 - 1. 논문 발표
 - 강연 표면에서의 불상 기술 관련 논문으로 발표를 진행.
- 회의 내용
 - 1. 팀 구성
 - 2018112006 박재용
 - 2018112001 최정인
 - 2. 주제 선정
 - 기존 차지터 생선 회전에서의 불상 기술 표본작품을 참가하기로 함.
 - 3. 담당 정하기
 - 리온
 - 4. 구체적인 진행 계획
 - 개발 매뉴얼 보기
 - 소스코드 공유하고 코드 분석 및 YOLO 모델 분석
 - 분석된 내용을 바탕으로 코드 디버깅 및 데이터 처리(데이터라벨링 및 backbone을 변경하여 테스트)하고, 더 높은 정확도를 기대함
- 이런 회의 결정사항
 - 1. 팀 구성
 - 2. 주제 선정
 - 3. 담당 정하기
 - 4. 구체적 진행 계획 결정
- 다음 회의 일정
 - 1. 소스코드 읽고 저번 이하면 내용 확인
 - 2. 소스코드의 기능에 대해 제시

The right window is titled "프로젝트 개발 매뉴얼(작성중).hwp" and shows a code editor with Python code for finding sensor names and getting CPU usage percentage.

```
# Find AO(Always On) sensor's value
def get_sens_index(self):
    # There is a number of Jetson Name in 'path'. Must divide by 1,000
    return int(subprocess.check_output([cat.THERMAL_PATH]).decode('utf-8').rstrip('\n')) / 1000

Jetson nano의 내부 회로에는 AO(Always On)라는 이름의 온도 센서가 내장되어있고 센서값은 '/sys/devices/virtual/thermal/thermal_zone0/temp' 경로에 일정 주기마다 경신해 저장됩니다. 경로는 "THERMAL_PATH"라는 변수에서 리턴되며 저장되어있으며 subprocess 모듈의 check_output 함수를 통해 'cat' 명령어를 실행합니다. subprocess.check_output 함수는 지정된 명령어를 다른 프로세스에서 실행시킨 뒤 반환값을 받아오는 함수입니다. 리눅스의 'cat' 명령어로 경신한 값이 잘 가져와졌는지 제거하고 cat 명령식으로 된 경우경우로 변환해서 1,000으로 나누면 기기의 온도를 살펴볼 수 있습니다.
```

```
B. SystemInfo.get_CPU_info() 메소드
# Get current CPU usage percentage
```


*****209...용 (호스트)

The left screenshot shows a Word document titled "프로젝트 개발 매뉴얼(리눅스)hw.ppt". It contains a table with headers "항목" (Item), "내용" (Content), and "비고" (Remarks). The table lists various system parameters like "시스템 구성요소" (System components), "환경 변수" (Environment variables), and "최대 내용" (Maximum content). Below the table, there are two sections labeled "이동통신 장비" (Mobile communication equipment) and "유선 통신 장비" (Wired communication equipment), each containing a list of items.

The right screenshot shows a Word document titled "프로젝트 개발 매뉴얼(리눅스)hw.ppt". It contains a code snippet for finding the AO sensor's value. The code is as follows:

```
# Find AO sensor's value
def get_sens_index():
    # There is temperature of Jetson Nano in '/tmp'. Must divide by 1.000
    return int(subprocess.check_output(['cat', THERMAL_PATH]).decode('utf-8').rstrip('\n')) / 1.000
```

Below the code, there is a paragraph explaining the purpose of the code and the path used. It states that the code finds the AO sensor's value and returns it as an integer. The path used is "/tmp". The code is written in Python and uses the subprocess module to execute a command.