**靜宜大學資工系110學年度第一學期第二次畢業專題會議記錄**

**(專題名稱：無人車倒車入庫)**

時　　間：中華民國110年12月23日（星期四）14時00分

地　　點：519教室

主　　席：陸子強老師 紀錄：張宸瑄同學

出席人員：陸子強老師、資工三B石昕儒同學、資工三B張宸瑄同學、資工三B朱博瑄同學

、資工三B林睿哲同學

列席人員：陸子強老師、資工三B石昕儒同學、資工三B張宸瑄同學、資工三B朱博瑄同學

、資工三B林睿哲同學

請假人員：

1. **主席致詞**

**無**

1. **確認上次會議紀錄**

**討論如何使無人車倒車入庫**

1. **上次會議決議事項執行情形**

**雖不到蒐集資料十足的地步，但已有足夠的資料與認知。**

1. **工作報告**
   1. **蒐集鏡頭的相關資料: 朱博瑄、林睿哲**
   2. **蒐集驅動無人車的技術論文資料: 張宸瑄、石昕儒**
2. **討論事項**

**提案單位：張宸瑄同學**

**提案一**

**案由：使用ROS作為核心技術**

**說明：ROS最早從2007年就開始，至今已發展11年，算是一個非常新的技術，其核心概念就是希望在機器人領域內的研究可以不必一直重新造輪子，進而可以發展出更高層級的應用。ROS就是一個開源平台，讓大家都可以站在彼此的肩膀上繼續行走。**

**辦法：依會議決議辦理。**

**決議：使用Jetson Nano並以ROS作為核心技術將成為攝像鏡頭與arduino等node的連接方式，以此想法為核心蒐集相關資料。**

**提案單位：陸子強老師**

**提案一**

**案由：討論使用何種鏡頭。**

**說明：討論試用一般的鏡頭又或者是視野比較廣闊的魚眼鏡頭。**

**辦法：依會議決議辦理。**

**決議：使用魚眼鏡頭， 並尋找可用在Jetson Nano的型號產品。**

1. **臨時動議**
2. **散會**

OOO學年度第O學期第O次畢業專題會議—附件一

專題開會情形：

|  |  |
| --- | --- |
| 照片1： | 照片2： |
| 說明1： 討論情況 | 說明2： 研究ROS |
| 照片3： | 照片4： |
| 說明3： 參考相關網站 | 說明4： 尋找可使用鏡頭 |
| 照片5： | 照片6： |
| 說明5：照片4詳情 | 說明6： |

OOO學年度第O學期第O次畢業專題會議—附件二