

회의록

작성 자	일 자	2019 년 7 월 12 일 금요일	
	성명	김소연	
	소 속	서울여자대학교	
프로젝트		Good Drone Dector	회의장소 The avenue south(화상회의)
참석자 (5 명)		김소연, 김희원, 염승윤, 정재훈, 채윤창	
내 용		<p><보고내용></p> <ul style="list-style-type: none"> - 팀원들 모두 유튜브 강의(모두를 위한 머신러닝)로 머신 러닝을 공부하고 있음. - 레이더 데이터의 앞 바이트의 5 비트, 뒷 바이트의 5 비트, 총 10 비트의 데이터를 추출해내는 것까지 했음. <p>(But, 이후 프로젝트를 위해서 초 단위로 끊는다거나, 라벨링을 하는 등의 데이터 가공을 더 해야 함.)</p> <p><질문></p> <p>데이터 형식에서 앞 바이트의 sync 비트가 1 이어도 뒷 바이트의 sync 가 0 일 수 있나?</p> <p>: 앞의 바이트의 5 번째 바이트만 sync 비트이므로 그럴 수 있다.</p> <p><회의 내용></p> <ul style="list-style-type: none"> - 초 단위로 끊는 코드 깃허브에 있음. - 오디오 파일을 가지고 와서 원하는 형태로 변경할 수 있게 도와주는 라이브러리가 librosa, 이를 이용하면 라벨링을 할 수 있음. - rnn_exmample 에 보면 rnn 예제가 있는데 이를 이용하여 비슷한 형태로 만들면 rnn 에 학습 가능한 형태의 데이터로 만들 수 있음. - ROS(Robot Operating System)팀(정재훈, 김소연)과 RNN 팀(염승윤, 김희원)으로 나누었음 좋겠음. - ROS 팀의 목표는 ROS 를 통해 받아온 레이더 데이터를 웹을 통해 확인할 수 있게 만드는 것.. - 각 팀이 진행하고, 공부한 내용은 팀원 전체와 공유해야 함. 	

- 프로젝트 진행상황에 대한 일지를 개인별로 매일 깃에 올려야 함.
- 프로젝트에 하루 8 시간 정도의 시간을 사용하기. (ex - 9 to 6)
- secondary로 참여하는 사람들은 특별한 일을 하기보다는 프로젝트를 진행하며 막히는 부분에 대해 같이 생각해보는 방식으로 프로젝트에 참여하면 좋을 것 같음.

<과제>

- ROS 팀은 어떤 노드가 필요하고, 각 노드의 input/output 이 무엇인지에 대한 다이어그램을 그려서 깃에 올리기.
- RNN 팀은 rnn_example>Urban_Sound_Classification_using_RNN.ipynb 코드 분석하기.
- RNN 팀은 스터디에 대한 내용과 프로젝트 진행 계획을 올리기.
- 각 팀이 한 주 동안 진행한 내용을 원하는 형식(PPT, 수기)으로 정리하여 회의 때 공유하기.

<공지사항>

- 다음주(7/15)부터 9 시에 k-sw square 에서 만나기.

<참고자료>

- <https://librosa.github.io/librosa/advanced.html>
- https://github.com/seonghapark/counterUAV/blob/sum2019/rnn_example/Urban_Sound_Classification_using_RNN.ipynb