**靜宜大學資工系102學年度第1學期第2次畢業專題會議記錄**

**(專題名稱：姿態辨識操控無人機)**

時　　間：中華民國112年12月21日（星期4）12時0分

地　　點：主顧519

主　　席：陸子強老師 紀錄：徐佳楷同學

出席人員：陸子強老師、資工三A 徐佳楷同學、資工三A 何學彥同學

列席人員：陸子強老師、資工三A 徐佳楷同學、資工三A 何學彥同學

請假人員：無

1. **主席致詞**

午安

1. **確認上次會議紀錄**

112學年度第1學期第1次畢業專題會議紀錄(113/1/3)，已經以電子郵件供委員確認，紀錄於會中提供備查。

1. **上次會議決議事項執行情形**
2. 提案一：測試每一種的極限距離(不能裁減) ，請討論。
3. **工作報告**
   1. 經過比較之後在不能裁減的情況下mediapipe在各個距離下效果較好,遠的話就抓不準
   2. Posenet在遠的方面比姣好,較近的話會不准
   3. Movenet相對還是比較普通,很多都抓不準
4. **討論事項**

**提案單位：徐佳楷**

**提案一**

**案由：計算每一個節點的角度，請討論。**

**說明：**

1. 計算每一個節點的角度,來得知所需判斷的動作的角度
2. 請參閱【現場附件】。

**辦法：**拍攝各個動作的照片來進行測試

**決議：**先拍攝照片之後再進行測試,下次討論交出成果

1. **臨時動議**
2. **散會**

112學年度第1學期第1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:之後去拍攝用於下次要測試的照片,各個動作1 | 說明2：之後去拍攝用於下次要測試的照片,各個動作2 |
| 照片3： | 照片4： |
| 說明3：之後去拍攝用於下次要測試的照片,各個動作3 | 說明4：之後去拍攝用於下次要測試的照片,各個動作4 |
| 照片5： | 照片6： |
| 說明5：之後去拍攝用於下次要測試的照片,各個動作5 | 說明6：之後去拍攝用於下次要測試的照片,各個動作6 |

OOO學年度第O學期第O次畢業專題會議—附件二