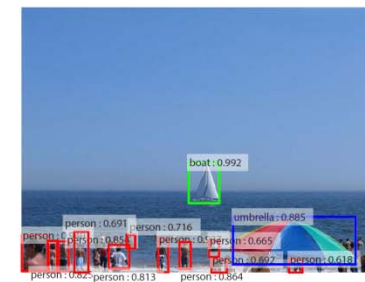
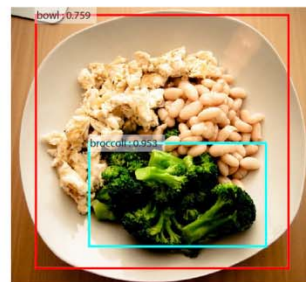
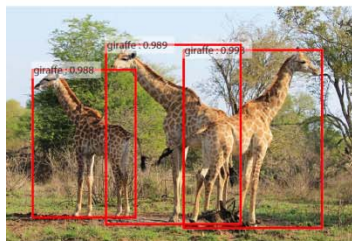
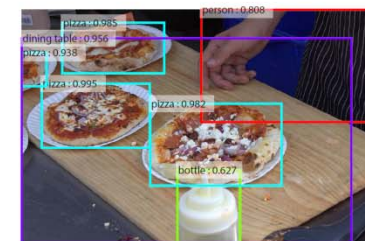


影像辨識機器學習模組:學年目標

- ~~可藉由照相機傳回影像，再以機器影像辨識法來辨識出感染病株。~~
- 藉由照相機傳回影像，再以機器影像辨識法來辨識充電線圈位置、距離、角度等。最好是: 即時，誤差10%內





影像辨識機器學習模組:評分

- 老師評以組為單位佔70%，學生互評估30%
- 老師評70%: 紀錄20%，結果demo 30%，口頭與書面報告20%
- 學生互評估30%: 最後一名15%，每上升一名加2%



影像辨識機器學習模組:

	Sponser	Contents
2月26日	WLLin	Introduction
3月5日	HM Hsu	
3月12日	HM Hsu	
3月19日	HM Hsu	
3月26日	HM Hsu	
4月2日	自主學習週	
4月9日	HM Hsu	
4月16日	WLLin	
4月23日	WLLin	
4月30日	WLLin	
5月7日	WLLin	車測中心參訪5/9
5月14日	WL Lin	
5月21日	HP Tsai	
5月28日	HP Tsai	



預計2018年5月9日(三) 參訪 財團法人車輛研究及測試中心(ARTC) , 活動內容將會針對目前車輛產業的發展、參觀show room、車用照明及環能實驗室等內容

時間

2018年5月9號 早上 9:00 集合

集合地點

中興大學電機系大門廣場

請要參加的老師與學生(請老師們轉寄給學生)於4/25前在下列報名連結上報名，以便統計人數與保險，謝謝。



影像辨識機器學習模組:評分V2

- 老師評以組為單位佔70%，學生互評估30%
- 老師評70%: 紀錄20%，結果demo 30%，口頭與書面報告20%
- 學生互評估30%: 最後一名15%，每上升一名加2%
- 5/13: 第一、二節課寫報告，準備demo

第三節課: 每組口頭報告加demo十五分鐘，剩下十五分鐘學生互評。

Demo: 結果到6/25前都可update



影像辨識機器學習模組:自、互評