



「教師跨領域研究社群」-人工智慧演算法應用於強風觀測無人機控制進度會議-2

時間：2022-11-17
地點：工學大樓 E110

在傳統的控制系統中，通常控制器的輸入為當前飛機的姿態和參考狀態的誤差，而輸出為控制面的輸出訊號，而在神經網路控制系統的架構裡我們可以沿用這種想法，但在訓練神經網路時，我們需要外加另一個系統來更新神經網路控制器各個神經元的參數，學生在將這些理論實踐於應用的過程中，可能會遇到很多問題，進度會議可以讓同學教學相長，將自己的問題反思，思考目前進度內容有改進的空間，在透過報告，老師能夠更有效率的幫助同學理解問，也可以發現同學目前所做的進度有是否有偏離原題或出現不合理錯誤的地方。



同學互相討論



同學報告文獻內容



同學解釋數據



同學聽講報告內容