

計畫名稱: 應用機器學習無人機環境感知及最適高度位置決定方法之研究

計畫編號: MOST 110-2121-M-019-001 -

計畫主持人: 李啟民

任職單位與職稱: 國立臺灣海洋大學通訊與導航工程學系教授

關鍵字: Unmanned Aerial Vehicle (UAV), Machine Learning, Environment Aware

### **Abstract**

本計畫為「應用機器學習無人機環境感知及最適高度位置決定方法之研究」, 已利用機器學習方法, 建立無人機可依照不同空間環境之直接波特性, 搭配影像處理技術, 使無人機具有分辨所處環境之能力。並且, 無人機可依照所需通訊接通機率之要求條件, 調整至最適高度。