

# 3회차 회의록

## 모듈 구현 진도 확인

---

양효인(도트매트릭스): 예상한 대로 안 돌아감. 금요일까지 끝내기로 약속.

김준태 & 강진호 (이동): 180도 기준으로 STM32가 돌아가는 것을 확인함.

IR 수신이 안 된다. 메일을 보냈으나 답장이 안 옴

이동할 때엔 delay() 함수가 필요 없다.

김동주(초음파 센서): 모듈의 고장 여부 확인(클락 수 확인)

초음파 센서에서만 delay() 가 필요하므로, 초음파에서만 delay를 사용하기로 한다.

delay를 사용했을 때 다른 모듈이 실행이 안 되는 문제를 해결하기 위해:

- 타이머 인터럽트: 타이밍 맞추기가 어렵다.
- 스레딩: 보드의 운영체제에서 제공이 안 될 수도 있다.

## 일정 확인

11월 15일(금) 18:30 회의(오프라인): G203에서 진행

11월 18일 19일(월, 화) 아무때나: 자기가 한 일 & 질문사항 카톡으로 알려주기

11월 23일(토) 11:00 회의(온라인): 디스코드에서 진행

## 모듈 ↔ 웹 이동 데이터 결정

---

센서에선 데이터 자체만 보내고, 웹에서 데이터를 가공한다.

받아지는 데이터 그대로 서버로 보낸다. 이때, 로봇이 이동할 땐 상태 변수를 같이 보낸다.

## 로봇 테스트 & 시연 위치

---

로봇 테스트 장소: g204에서 테스트를 진행한다.

결과를 시연할 땐 책상 2개에 의자 4개 붙여서 진행한다.

**로봇 조립할 때: 초음파 센서의 시야를 조금 더 높게 한다.**

초음파 센서: 일단 한 개로 진행. 시간 남으면 2개로 진행