Otonom Toplantı Raporu

## 1. Toplantının Amacı

Proje ekiplerinin görev dağılımını netleştirmek, GitHub çalışma düzenini belirlemek ve her bireyin sorumluluk alanını tanımlamak.

## 2. Görüşülen Konular

* Proje kod yapısı ve GitHub klasör organizasyonu tanıtıldı.
* Her ekibe özel klasörler oluşturuldu: control/, hardware/, mapping/, navigation/, sensor\_fusion/, simulation/
* Ekiplerin geliştirmelerini kendi klasörlerinde yapacağı, ana kodun ise main/ klasöründe toplanacağı kararlaştırıldı.
* Proje ilerleme takibi ve test süreçleri için docs/ klasörünün kullanılmasına karar verildi.

## 3. Ekip Dağılımı ve Görev Atamaları

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Ekip | Görev Alanı | Yer Alacak Kişiler | Notlar |
| Control | Motor ve yön kontrol algoritmaları | Makbule, Semih, Taylan | PID kontrol, hareket dengeleme |
| Hardware | Elektronik devre, sensör bağlantıları | Ortak | Donanım yerleşimi, güç yönetimi |
| Mapping | Haritalama ve rota çıkarımı | Ortak | SLAM veya harita verisi işleme |
| Navigation | Otonom yön bulma ve rota takibi | Tuna, Berk, Deniz,Utku | Yol planlama, hata toleransı |
| Sensor Fusion | Lidar, GPS, IMU verilerinin birleştirilmesi | Berk, Deniz, Tuna, Taylan, Utku | Veri füzyonu, sensör kalibrasyonu |
| Simulation | Simülasyona modellerin aktarımı ve test senaryoları. | Emre, Berk | ROS2/Gazebo tabanlı test ortamı |

## 4. Alınan Kararlar

* Ekipler rahatça çalışabilsinler diye githubda düzeltilmek üzere geçici klasörler açıldı.
* Ana kodlar main/ klasöründe toplanacak.

## 5. Sonraki Adımlar

* GitHub erişimi olmayan üyelerin hesapları toplanacak ve davet gönderilecek.
* Her ekip kendi README’sinde görev tanımını netleştirecek.
* Simülasyon ekibi test ortamını hazırlayıp diğer ekiplerle entegrasyon planı oluşturacak.
* Gemi için state machine’lerin geliştirilmesi ilerleyen zamanlar için öngörülmüştür.