

일시	2024.11.05 17:30-19:00	장소	구로디지털단지역 카페
작성자	정인선	작성일	2024.11.08
참석자	정승규, 정창민, 정인선		
스터디 사진	 <p>스터디 진행 시 사진 촬영이 누락되어 슬랙에서 따로 촬영하여 첨부하였습니다.</p>		
스터디 내용	<p>지난 주에 이어 NAV2 docs를 참고하여 Navigation with a Physical Turtlebot 3 / (SLAM) Navigating While Mapping 파트를 학습해온 것을 바탕으로 간단히 이야기를 나누었고 진행 중 오류로 인해 완성하지 못한 부분은 다음주에 이어서 진행하기로 했습니다. 또한, ROS2 공부한 것을 바탕으로 이후에 진행할 미니 프로젝트 주제를 정하고 역할분담까지 완료했습니다.</p> <p>먼저, 프로젝트의 주제는 카페 배달로봇으로 정했습니다. 이에 따라 rviz, gazebo 공부를 진행하기로 하였고 이에 필요한 요구사항 분석을 진행했습니다. 프로젝트의 각 역할은 공통된 것 이외에 이동 알고리즘, 맵핑 알고리즘, 센싱 데이터 입출력 과정으로 세 가지 파트를 나누어 진행하기로 결정했습니다. 그리고 향후 프로젝트에 필요한 간단한 계획까지 세우고 마무리했습니다.</p>		

