**会议纪要**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **会议议题** | MBZIRC2019进度 | | |
| **会议地点** | 新主楼A412 | **会议时间** | 2018年10月27日14：00 |
| **参与人员** | 杨剑影、郭品、齐静、王成才、胡子伦、翟盛、李兆玺、孟昕、裴梦晖、刘金昊、孙琛、邓鑫亮 | | |
| **任务分工汇报** | | | |
| 对个人的任务进行了细化，并制定详细的时间结点。 | | | |
| C1关键问题讨论 | | | |
| 1. 视觉算法会有大概30ms的延时，即有最大约30cm的误差：可用导引的方法解决； 2. 对于导航问题，UAV可有法向和切向加速度，最终目标是与目标小球同速近距离运动，与导弹的导引方法有一定区别； 3. 小球吸附在目标无人机的下端，若用力拉拽小球，可能会对目标无人机的运动造成影响； 4. 靠近目标时导航算法可能出现问题，目标小球可能从视野中消失。 | | | |
| C2关键问题讨论 | | | |
| 1. UAV的需要负载的重量较大，需尽可能选取轻型的方案：吊舱、机载PC、操作装置和抓取的积木； 2. 需搬运最大的橙色积木，是否必须要协同搬运：暂计划最大砖块仅由UGV搬运； 3. 规避误检放错位置的方法：建立积木的编号系统，进行顺位搭建； 4. 需要识别的多种特征能否精确识别：需对多块积木进行识别，地面L形标志线可在近距离时检测角点； 5. 抓取积木后可能会对摄像头的视野造成遮挡：UAV需进行合理布局； 6. 抓取和放置可能不精确，如何保证精确摆放或摆放后进行调整：后续实验测试。 | | | |
| C3关键问题讨论 | | | |
| 比赛时用什么模拟火尚未确定，需要据此选择火源检测的方法：等待比赛方通知，现有方案采用了颜色特征识别。 | | | |
| 下一步任务 | | | |
| 1. 继续进行方案调研，下次例会对方案作进一步讨论，并初步制定通讯协议； 2. 下下次例会确定最终方案； 3. 下次例会时间暂定两周后的周末，时间另行通知。 | | | |