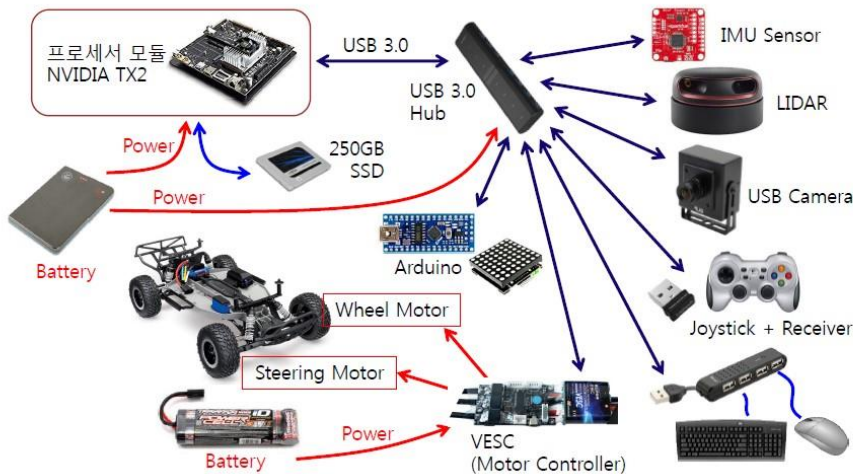


프로젝트 회의 정리 내용

1. Hardware, 장치

시스템 구성도



구성 부품



- TurtleBot3 waffle pi
 - [turtlebot3 링크]
 - <http://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/overview/> [turtlebot3 링크 2] http://www.mdsshop.co.kr/product/detail.html?product_no=115&cate_no=89&display_group=2

Tx2 Board

- Ridar
- IMU 센서
- 카메라
- OpenCV 응용
- 메카넘휠, 옴니휠

◦ https://www.youtube.com/watch?v=_tmiu1wpp_E

2. Software

- Linux
- ROS : Kinetic
- ROS Package(Camera, IMU, Lidar)
- SLAM(Localization, Mapping)
- AR Tag, 3D Tracking, Multimaker Tracking
- OpenCV, YOLO
- Moter 제어(속도, 방향)
- Lidar, IMU (센서 제어)
- 카메라 - 영상 처리, 영상 분석

3. 공부할 내용

- ROS, SLAM ◦ [ROS
강의 링크]

https://www.youtube.com/playlist?list=PLRG6WP3c31_VIFtFAxSke2NG_DumVZPgw

https://www.youtube.com/watch?v=7mEKrT_cKWI

<https://www.youtube.com/watch?v=9oic8aT3wlc>

4. 구체적인 주제 선정(브레인스토밍)

- 배달
- 도서관
- 순찰로봇(경비로봇?) 안내로봇
- 비행기 항로
- 유도로봇(관제탑로봇) 잃어버린
- 물건 찾아주는 로봇

애완동물 놀아주는 로봇(시간되면 밥 옮겨주고, ar tag 로)

5. 공지 및 다음 회의 내용 리스트

- Git, Slack 사용 예정 [Slack 링크]
ros-autodiving.slack.com • 팀장
선정 (팀장 : 김한빈)

5. ROS 관련 영상 (AR tag 위주)

- 아래 영상링크는 AR tag 관련 영상이 다수 터틀봇
- 관련 프로젝트 정보 수집은 금요일 전까지 수집

<https://www.youtube.com/watch?v=6tvE4LS1FrY>

<https://webnautes.tistory.com/1040>

https://docs.opencv.org/3.1.0/d9/d6d/tutorial_table_of_content_aruco.html

<https://www.youtube.com/watch?v=uCaOzrZ8wls>

<https://www.youtube.com/watch?v=N69fO7soqQ0>

<https://www.youtube.com/watch?v=wmZQoTdtioY>

<https://www.youtube.com/watch?v=YilGSI9uBmk>

<https://www.youtube.com/channel/UC3jzsonuxplJzeJYq2V8MLA>

<https://www.youtube.com/watch?v=7iM2ynZEuf0>

<https://www.youtube.com/watch?v=4bDsCw-R5OU>

<https://www.youtube.com/watch?v=U0ul4WlQFUM>

[위 영상 GIT 링크]https://github.com/CesMak/aruco_detector_ocv

- 팀원들과 더 상의한 후 선별 예정