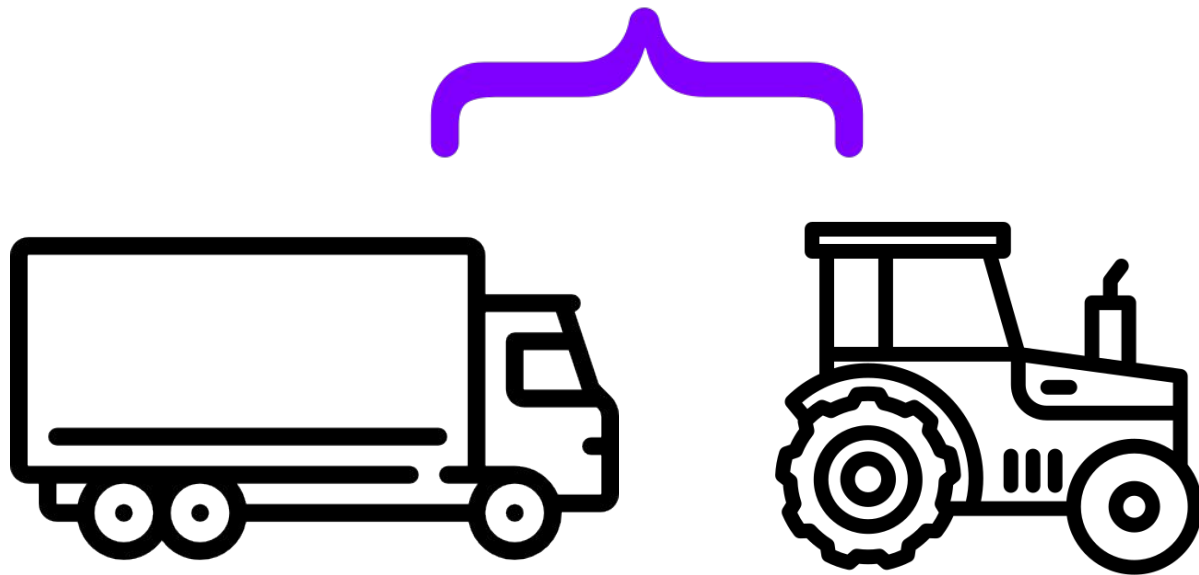
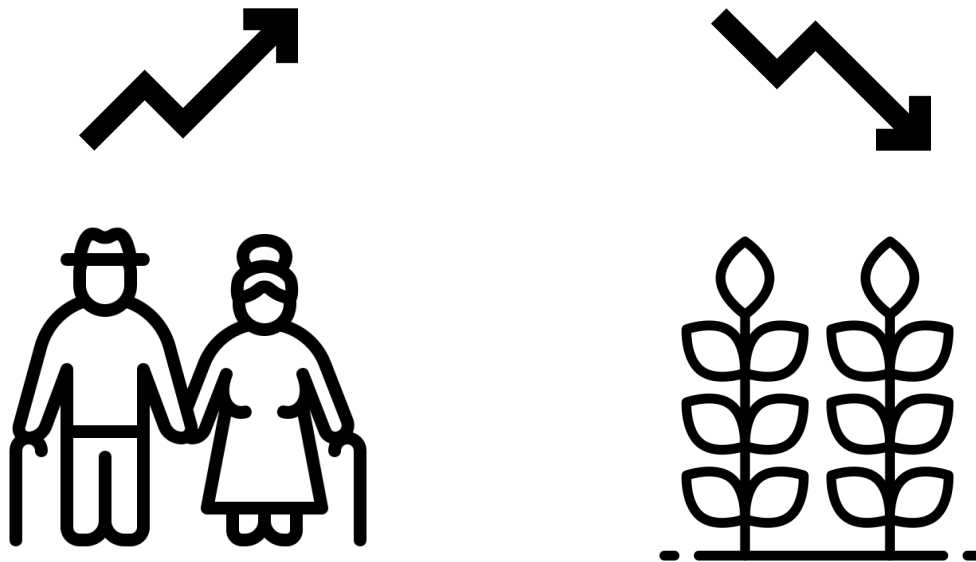


계획서

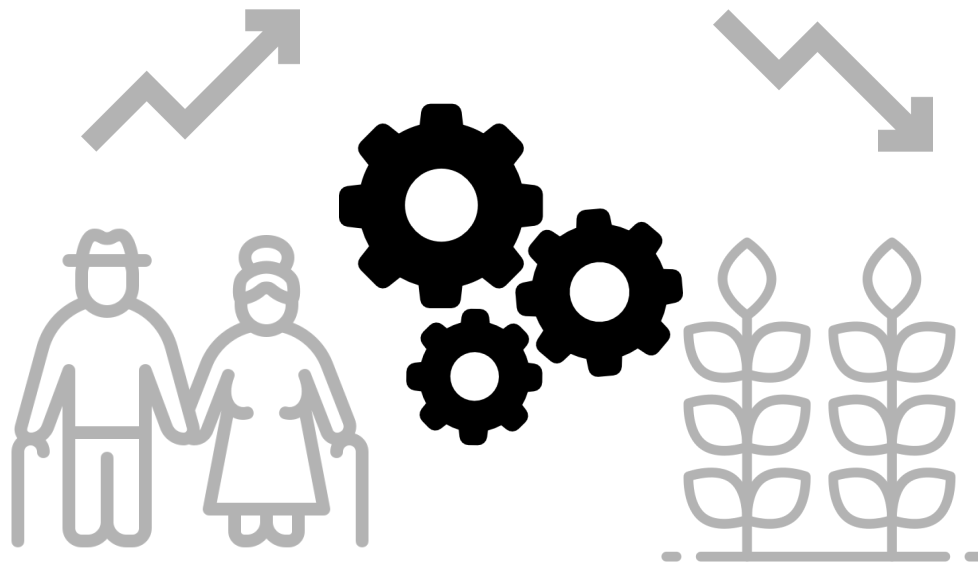
1. 프로젝트 개요
2. 세부 기능
3. 역할 분담
4. 일정 표



차량 군집을 사용한 자율 경작지 관리 시스템



고령화와 생산성 감소로 인한 농업 자동화 시스템의 필요성
대두



고령화와 생산성 감소로 인한 농업 자동화 시스템의 필요성
대두



이에 대한 대안으로, 자율주행 농기계라는 주제를 선정하였음.

터틀봇3 버거



터틀봇 구성

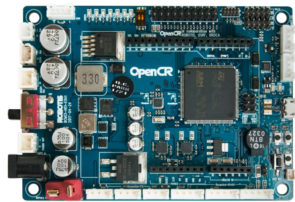
라즈베리파이 4



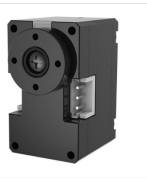
라이다



OpenCR



다이나믹셀



메인 로봇

터틀봇3



STM32



거리측정 센서



서보 모터



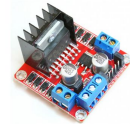
Raspberry Pi Cam



모터 펌프



모터 드라이버



서브 로봇

터틀봇3



STM32



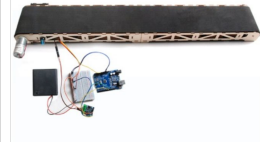
거리측정 센서

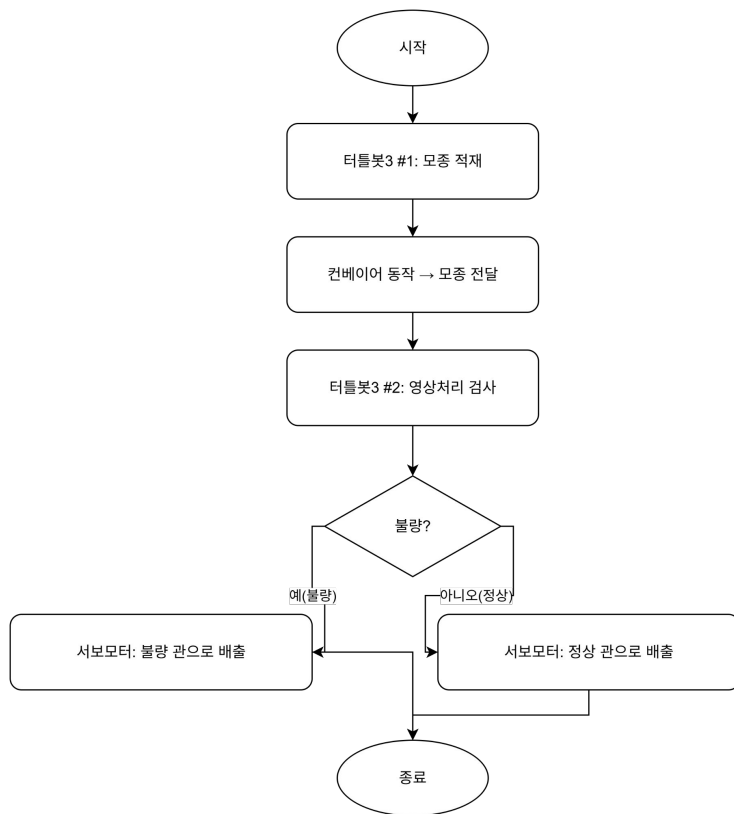


Raspberry Pi Cam

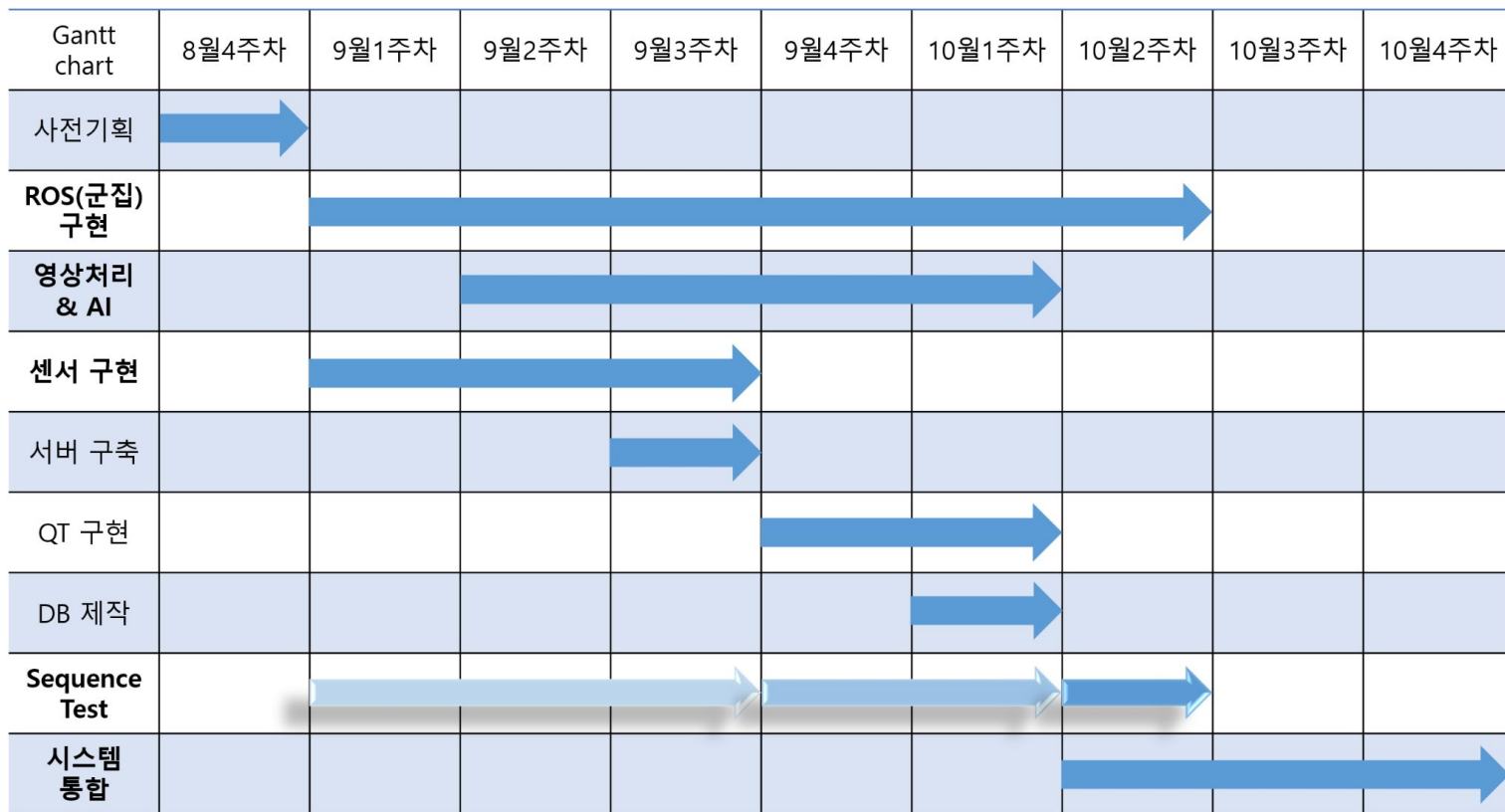


컨베이어 벨트





성명	역할
윤치영(팀장)	1. ROS / 2. RaspberryPi / 3. STM32
김재용	1. ROS / 2. RaspberryPi / 3. 영상처리 및 AI
오민지	1. STM32 / 2. ROS / 3. 영상처리 및 AI
황진영	1. RaspberryPi / 2. ROS / 3. 영상처리 및 AI



감사합니다.