**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 05월 6일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. ROS + OpenCR 에 대한 스터디  2. Line detecting 해결  3. 군집 주행 구현을 위한 구체적인 방법 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| ROS 동작에 대하여 스터디를 진행하였고 OpenCR 자체도 ROS와 연동될 수 있음을 학습하였다. 구조는 Raspberry 3 b+에서 사진을 원격으로 Pc로 전송을 하고 그에 따른 계산 값을 Raspberry 3 b+로 받고 OpenCR로 동력에 대한 데이터를 전송해주는 식이다. 그래서 Ros를 사용하기로 하였다.  Line detecting은 Pc에서 OpenCV을 사용하여 line좌표 값에 대한 평균 라인을 그려 진행하기로 하였다. 평균 라인이란 한 도로의 두 line에 대한 중앙선을 의미한다.  군집 주행의 우선적인 목표는 적은 계산량으로 뒤차가 자율 주행하는 앞차를 뒤따라 가는 것이다. 이를 구현하기 위해 앞차의 선속도, 각속도 데이터를 받아 이용하는 방법을 생각해 보았다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| Project 완성 | 05/06 ~ 05/24 |
| ROS 학습 및 적용 | 05/06 ~ 05/10 |
|  |  |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 | 없음. |