**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 04월 29일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. ROS  2. OpenCR  3. Line detecting |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| 로봇 간 데이터 공유 및 구동에 대게 ROS가 사용된다. 즉 ROS를 사용하여 진행하면 기존보다 더 나은 환경에서 개발을 진행할 수 있다. ROS에 대하여 일주일 동안 이해와 학습 예제 코드를 돌려보기로 하였다.  ROS를 통하여 OpenCR을 조작하는 것인지 혹은 소켓 통신 등 데이터를 무선으로 전달받는 것인지 알아보아야 한다. 그러므로 Ros와 추가로 OpenCR에 대해 같이 이해하고 사용을 해보기로 하였다.  자율주행에서 가장 기반이 되는 Line detecting 부분을 어떻게 진행할지 토의하였다. ROS 에서 비슷한 부분이 있는지 찾아보고 우리 컴퓨터를 엣지 서버로 옮기고 사진을 받으면 컴퓨터가 계산하고 소켓 통신으로 전송을 해주는 쪽으로 생각해보기로 하였다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| OpenCV를 활용하여 개발 다시 시작 | 04/22 ~ |
| ROS 스터디 진행 | 04/29 ~ |
| Project 재구성 | 04/29 ~ |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 | Project 재구성을 하였으며, 이에 따른 추가 스터디를 진행해야함. |