**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 05월 20일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. 군집주행 에러 해결  2. 라이더 센서를 통한 차간 거리 조정 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| 군집주행에 대한 데이터 값을 받을 시 기기과열로 인한 오류 발생 및 컴퓨터 사양 부족 및 카메라 데이터 범위 초과가 있었다. 그에 대한 대안으로 Jetson Nano를 사용하기로 하였다. 하지만, Jetson에서 특정 우분투 이미지를 제공하지 않은 관계로 포기하였다.  앞 차의 x, y 좌표 정보를 받아서 군집주행 하는 방법은 코너링에서 뒤차가 더욱 늦게 회전하는 문제가 발생하였다. 이로 인해 lane을 이탈하는 문제가 발생하였다.  Gyro 센서를 이용한 PD제어를 통해 군집 주행을 구현하기로 하였다. 뒤차의 yaw각이 앞차의 yaw 각을 따라가도록 PD제어를 하여 군집 주행을 구현한 결과 가장 자연스러운 군집 주행이 되었다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| 군집주행시 Gyro 센서 사용 | ~ 05/20 |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 | 군집주행 회전 및 주행에 성공 |