**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 04월 01일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. 딥러닝 스터디  2. Turtle Bot3에 대한 활용 방안  3. 군집주행 구현 방안 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| 자율주행에 대하여 딥러닝 코드를 리뷰하였으며, 코드 및 함수에 대하여 이해하고 학습하였다. 딥러닝을 위한 코드 작성 시작을 하기로 하였다.  Turtlebot3의 동력원에 대하여 학습하고 조립을 진행하였다.  군집 주행은 엣지 컴퓨팅에서 사진에 대한 딥러닝 값을 앞차가 받고 시간을 지연시키면서 뒤차에 전달하는 방식을 고안하였다. 왜냐하면 군집 주행에서 앞차의 주행로로 뒤차가 이동해야 하기 때문이다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| 딥러닝 코드 작성 시작 | 04/01 ~ |
| Turtlebot3 동력원 및 구성 확인하기 | 04/01 ~ |
|  |  |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 | 없음. |