**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 05월 13일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. 자율주행 구현 및 완성도 높이기  2. 군집주행 수정 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| 자율주행 구현에 성공을 하였지만 코너링 부분 등에서 지속적인 오류가 발생하는 것에 대하여 해결방안을 마련해야 했다. 고려 사항은 자동차 속도, 회전각, 그리고 시각화 되는 데이터 값이 정확히 잘 들어가는 지 확인을 해보았다. 결론적으로 데이터는 잘 들어가는 것을 확인하였고 자동차 속도 및 회전각을 조정해준 결과 더 나은 자율주행을 구현할 수 있었다.  군집 주행 시 앞차가 선속도, 각속도 데이터를 publish 하고 그 데이터를 뒤차가 그대로 subscribe 하여 앞차를 따라가는 방법으로 구현하였는데, 네트워크 미약 또는 순간 적인 잡음 때문인지 뒤차가 손상된 데이터를 받는 경우가 있었다. 이로 인해 군집 주행을 이루다가 급작스러운 선회를 하는 경우가 지속적으로 발생하였다.  기존의 군집주행 방법은 뒤차가 너무 앞 차에 의존적이지 않을까 하는 생각이 들었다. 따라서 앞차의 위치 x, y 좌표 정보를 받아서 뒤차에서 PD제어를 통해 군집주행 하는 방법을 구상하였다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| 회전각 및 속도를 조정 | ~ 05/13 |
| 앞차의 손상된 데이터를 받는 부분 탐색하기 | 05/13 ~ 05/16 |
| 앞차의 x, y 좌표를 이용한 군집주행 구현 | 05/16 ~ |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 | 자율주행에 성공하였고 코너링도 수정으로 인하여 잘 작동하였다. 하지만 군집주행에서 데이터를 제대로 못 받아온다. |