**네발로 기어가 – 주간 회의록**

3월 첫째 주

github repository 생성 후 팀원 전원 등록.

무작정 자율주행이 아닌 앞으로 우리가 구현하고 싶은 것을 얘기했다.

우리가 구현하고 싶은 자율주행 자동차는 고급화된 영상처리를 통하여 사물을 인식 및 분류할 것이며 edge 컴퓨팅의 구현으로 딥러닝 모델이 가벼워

질 것이다. 추가로 군집 주행을 한다면 선두차량과 비교해 후미 차량은 계산이 줄어들고 공기 저항이 적어 연비를 절감할 수 있으며, 교통에

혼잡을 주지 않는다.

홍형락 - 딥러닝 모델의 경령화를 최우선으로 두며 군집 주행에서는 앞차의 점멸등을 색깔로 이미지 처리하여 영상처리에 대한 계산을 최소화한 후

뒤차가 브레이크 또는 회전을 바로 판단하게 할 것이다.

이선재 - WIFI 장비에 딥러닝 전용 하드웨어인 NVIDIA jetson을 부착하여 굳이 클라우드를 통해 영상처리 된 데이터 값을 계산하지 않아도 되는

edge 컴퓨팅을 구현하겠다.

장동현 - OpenCV 라이브러리를 활용하여 카메라로부터 들어오는 이미지를 변환함으로써 의미 있는 데이터를 추출할 수 있는 형태로 만들고, 추출한

데이터를 기반으로 PID 제어를 통해 더욱 부드러운 곡선 주행을 가능하게 하고 싶다. 더 나아가 Gyro, Lidar 센서로부터 얻는 데이터를 기반으로

다양한 외부 상황을 판단하여 적절한 주행 판단을 할 수 있도록 한다.

3월 둘째 주

터틀 봇 조립 완성 (2시간 30분 소요)

실내, 전자기기, 프로젝터이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명바닥, 실내, 사무실이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명

앞 뒤

3월 셋째 주

터틀 봇 코드를 실행시키기 위해서는 우분투(리눅스) 16.04 버전을 사용해야 한다.

우분투 설치를 위해 다음과 같이 3가지 방법을 시도해보았다.

홍형락 – Virtual machine 으로 가상 서버를 만든 후 그곳에 우분투 설치

이선재 –

장동현 – 노트북에 듀얼로 os를 설치(windows, linux)를 설치해 듀얼부팅이 가능