**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 04월 22일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. 코드의 지속적인 오류로 인하여 리셋 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| 딥러닝 모듈 개발에 어려움을 겪어 코드 개발을 계속 진행할 것인지 혹은 다른 방법을 사용할 것인지 토의를 진행한 결과 Open CV를 사용하여 실시간 영상처리를 이용한 자율주행을 구현하기로 했다.  TurtleBot3의 카메라가 이미지 값을 받아오는 것을 확인하였으며 원격으로 PC에서도 이미지를 확인할 수 있었다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| OpenCV를 활용하여 개발 다시 시작 | 04/23 ~ |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 | 없음. |