**회의록**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 회의일시 | 2022년 04월 8일 | 팀명 | 네발로 기어가 | 작성자 | 이선재 |
| 참석자 | 이선재, 홍형락, 장동현 | | | | |

|  |  |
| --- | --- |
| 회의안건 | 1. 코드개발 진행도 및 에러사항  2. 군집주행을 위한 소켓 통신 에러사항  3. Turtlebot3 동력원 및 구성 확인하기 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 회의내용 | 내용 | 비고 |
| 많은 리뷰를 진행하였지만 코드개발에 난항을 겪고 있으며 구조와 코드를 이해하였지만 에러사항을 처리하는 부분에서 많은 오류가 발생한다. 오류사항을 공유하며 코드 개발을 진행하였다.  군집 주행을 위한 소켓 통신은 사진을 받은 엣지에서 영상 딥러닝에 대한 리턴값을 받아야 하기 때문에 리눅스 환경에서 터미널과 터미널간 AF\_INET:127.0.0.1 로컬 환경에서 통신 시나리오를 진행하였으며, AF\_INET 다른 IP까지 통신 시나리오에 대한 코드를 완성하였다. 하지만 파일로 데이터를 받아올 경우도 있기 때문에 코드를 작성 중이거나 연속 전송 진행 도중 Block이 되는 오류 발생 및 해결에 대한 토의를 진행하였다.  Turtlebot3 동력원을 확인하고 수동 조작으로 주행이 정상적으로 됨을 확인하였다. |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 결정사항 | 내용 | 진행일정 |
| 소켓 통신 코드 재확인 및 비동기 통신을 고려 | 04/08 ~ 04/11 |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

|  |  |
| --- | --- |
| 특이사항 |  |