

회의록

날짜	25. 03. 24. (월)	회의 형태	비대면(디스코드)
참여자	김가희, 김예빈, 김현진, 문수빈	시간	10:30 - 12:00

기능정의 및 세부기능정의

1. 바닥에 있는 장난감 줍기

- 장난감 앞 **15cm**까지(보관함 기준) 이동
- 집게의 위치가 장난감과 수직이 될 때까지 팔을 뻗음
- 숨인형, 플라스틱 로봇, 실리콘 장난감, 고무 장난감 모두 수거

2. 앱으로 로봇 조작

- 앱에 로봇이 작동중인지 상태 표시
- 앱으로 로봇 전원 **ON/OFF**
- 로봇 작동 종료 푸시 알림
- 장난감 등록 및 삭제

3. 보관함에 장난감 넣기

- 로봇팔이 보관함 위치로 **180도** 회전
- 집게가 보관함 바닥이나 보관함에 있는 다른 장난감으로부터 **10cm** 위까지 하강한 후 장난감을 내려놓음

4. 장애물 회피

- 장애물이 카메라 반경(**90도**) **20cm** 이내에 있을 경우 멈춤
- 카메라 반경(**90도**) **20cm** 이내에 장애물이 없을 때까지 시계 방향으로 **20도** 회전

5. 사물 인식

- 카메라로 사물 인식
- 사물이 어플에 등록된 장난감인지 판단

6. 자동 종료 기능

- 5분 이상 장난감이 인식되지 않으면 자동 전원 **OFF**
- 종료 시 로봇 자체에서 알림음