

# 회의록

날짜	25. 03. 22. (토)	회의 형태	비대면(디스코드)
참여자	김가희, 김예빈, 김현진, 문수빈	시간	20:00 - 22:50

## 요구사항

### < 시나리오 1번 >

“나이가 드니까 장난감 정리하는 것도 벅차네... 누가 대신 정리해줬으면 좋겠구먼.”

→ 돌아다니면서 바닥에 있는 장난감을 대신 주워 줄 수 있는 제품이 필요함

“장난감을 담은 보관함이 무거워서 옮길 때마다 허리에 무리가 가네..”

→ 로봇이 장난감 보관함을 포함하고 있어야 함

“로봇이 돌아다니다가 가구에 부딪혀서 흠집날까 걱정이야.”

→ 가구에 부딪히지 않아야 함

### < 시나리오 2번 >

“산책 나왔는데 내가 로봇을 켜고 나왔는지 기억이 안 나..”

→ 앱에서 로봇이 작동중인지 꺼진 상태인지 확인할 수 있어야 함

“설마했는데 역시 안 켜고 나왔네. 켜야지.”

→ 앱에서 원격으로 로봇 전원 ON/OFF를 할 수 있어야 함

“청소가 다 끝나고 집에 들어가고 싶어.”

→ 바닥에 있는 모든 장난감 수거 완료 시 자동으로 종료하고 앱 푸시 알림을 전송해야 함

### < 시나리오 3번 >

“유치원에는 솜인형도 있고 플라스틱 로봇도 있는데 다 정리해줬으면 좋겠어.”

→ 솜인형, 플라스틱 로봇, 실리콘 장난감, 고무 장난감 모두 수거 가능해야 함

“아이들이 집에서 가져온 장난감이랑 유치원 장난감이랑 섞일까봐 걱정돼.”

→ 정리해야 하는 장난감만 수거할 수 있어야 함

“혹시라도 아이들이 로봇에 가까이 가다가 다칠까봐 걱정돼.”

→ 사람과 충돌하지 않아야 함

“업무를 보는 동안 핸드폰 확인을 못하지만 청소가 끝났다는 것을 알 수 있으면 좋겠어.”

→ 바닥에 있는 모든 장난감 수거 완료 시 로봇에서 종료 알림음이 나와 함

기능정의

목표(기능정의) / 세부 내용 / 기한 / 평가 방법

### 1. 바닥에 있는 장난감 줍기

- 카메라로 장난감 인식
- 로봇팔이 장난감이 있는 곳까지 내려감
- 솜인형, 플라스틱 로봇, 실리콘 장난감, 고무 장난감 모두 수거

### 2. 앱을 이용한 로봇 조작 기능

- 로봇 작동 상태 확인
- 로봇 전원 **ON/OFF**
- 로봇 작동 종료 알림
- 장난감 등록

----- 확정 -----

각자 **3**번부터 목표 / 세부 기능 작성해오기

**24일 오전 10시 30분**까지 각자 생각해오기 그리고 합칠 겁니다 네

### 3. 장애물 회피 기능

- 장애물과 충돌이 예상되면 다른 방향으로 이동
- 몇 도씩 회전해서 회피한다고 할 경우, 통이 사각형인 경우 이동이 어려움

### 4. 이동 기능

-

2. 보관함에 장난감을 넣기
3. 가구에 부딪히지 않기
- ~~4. 앱을 이용한 작동 상태 확인~~
- ~~5. 앱을 이용한 로봇 전원 **ON/OFF**~~
- ~~6. 앱을 이용한 로봇 작동 종료 알림~~
7. 바닥에 있는 모든 장난감 수거 완료 시 로봇 자동 전원 **OFF**
- ~~8. 숨인형, 플라스틱 로봇, 실리콘 장난감, 고무 장난감 모두 수거~~
- ~~9. 정리해야 할 장난감 구분~~
10. 사람 피하기
11. 바닥에 있는 모든 장난감 수거 완료 시 로봇 자체에서 알림