|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **동아리 활동 보고서** | | | |
| **날짜** | 2019년 5월 12일 | **시간** | 오후 19:00 ~ 오후 19:45 |
| **장소** | 남명학사 1층 휴게실 | **비용** | 125,689원 (모터 추가구입) |
| **내용** | 1. 1주일간 공부한 내용 나누기 2. 자기식 Encoder의 원리 설명 3. MPU6050 과 12V DC 모터의 연계 시연 4. 동아리 운영 방법 회의 | | |
| **참가인원** | 송명우 최은송 이영민 조민규 ( 총 4명 ) | | |
| **활동계획** | 드론 프로젝트 팀장 및 3D 프린터 담당자 지정 / 프로젝트 구상 | | |
| **사 진** | | | |
| |  |  | | --- | --- | | **텍스트, 화이트보드이(가) 표시된 사진  자동 생성된 설명**  **<Encoder 의 원리>** | **실내, 테이블, 사람이(가) 표시된 사진  자동 생성된 설명**  **<자기식 Encoder의 원리 설명>** | | 벽, 남자, 사람, 실내이(가) 표시된 사진  자동 생성된 설명**<MPU6050 과 12V DC 모터의 연계 시연>** | **실내, 테이블, 벽, 앉아있는이(가) 표시된 사진  자동 생성된 설명**  **<시연한 장치의 모습>** | | **<모터 제어 코드>** | | | | | |
| **총 평** | 큐블리 제작에 사용할 12V DC 모터의 회전 속도와 방향값을 센서값을 통해 출력함으로서 큐블리 제작에 대한 실감을 가지게 됨.  모터의 실제 회전 속도를 측정하는 Encoder 의 원리를 알아봄으로서 프로그래밍에서 인터럽트의 의미, 삼항연산자의 활용법을 알게 됨.  동아리 회의 결과, 동아리의 전문성과 규모를 키우기 위해 비동기적이고 병렬적인 동아리 운영방식이 필요하다고 판단하여 3가지 하드웨어(큐블리, 드론, 3D 프린터)프로젝트들과 추후에 만들 소프트웨어 프로젝트들에 각각 담당자/(프로젝트장)을 만들어, 담당자가 주중에 자신이 맡은 프로젝트를 진행하고, 정기 모임때 프로젝트 진행상황과 프로젝트에 쓰이는 기술을 설명하는 방식의 운영을 하기로 결정함. | | |

**영 수 증**

**스크린샷이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명** 