두산 Rokey Boot Camp

**스터디 주간 활동 보고서**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **팀명** | THOR | **제출자 성명** | 구민재 |
| **참여 명단** | **구민재, 남경우, 박주민, 이명재, 인제민, 한민석** | | |
| **모임 일시** | **2025년 04월 29일 20:30 ~ 23:00시(총 2.5시간)** | | |
| **장소** | Discord 화상 채팅 | **출석 인원** | 6명 |
| **학습목표** | 과제 리뷰, 미니 프로젝트 환경 설정 진행 | | |
| **학습내용** | **1. 정규수업 AI 3~7차시, 주간 과제 코드 리뷰**   * 3차시: tensor 사용, ‘행방향’, ‘열방향’에 대한 의견 공유 * 4차시: 인공지능, 활성화함수의 종류 * 5차시: 경사하강법, 의 의미 * 6차시: 이진분류, 새로운 용어인 MAE, Huber Loss, Weighted Cross Entropy Loss 등에 대한 개념 이해 * 7차시: 선형회귀(Linear Regression) * 주간과제: tensor의 속성, 브로드캐스팅   **2.** **미니 프로젝트 관련**  - Moveit2 설치 문제 해결방안 공유  - 추후 진행 사항 정리  1. 환경 설정(필수 도구 설치)  2. 로봇 URDF/ros2\_control 준비  3. Gazebo에 로봇 스폰, 조인트 제어 확인  4. Moveit2 Setup Assistant로 설정 생성  5. RViz에서 Moveit2로 목표 포즈 플래닝 | | |
| **활동평가** | 참여 인원 모두 문제 풀이 공유 및 새로운 용어에 대한 개념 정리 | | |
| **과제** | 1. moveit, gazebo 설치 완료 2. Robot model 설정 | | |
| **향후 계획** | * AI 커리큘럼 3주차 과제 리뷰 * Gazebo, URDF 등 설정에 문제 발생 시 공유 및 해결 | | |
| **첨부 자료** | * *Robotics Impedance Control*   [*https://opentextbooks.clemson.edu/wangrobotics/chapter/impedance-control/*](https://opentextbooks.clemson.edu/wangrobotics/chapter/impedance-control/)   * *Robot Control and Simulation*   [*https://github.com/orgs/ClemsonFall2021ME8930IntroRobotics-HRI/repositories*](https://github.com/orgs/ClemsonFall2021ME8930IntroRobotics-HRI/repositories)   * *Doosan Robots for ROS2*   [*https://github.com/DoosanRobotics/doosan-robot2*](https://github.com/DoosanRobotics/doosan-robot2) | | |