









Planv

| Aa Name | Assign | 🕒 Date Created | 📅 Due Date | ▼ Priority | ▼ Status |
|--|--------|-----------------------------|------------|------------|----------------|
| <u>선행연구</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | hardware_다같이 |
| <u>물품조사</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | hardware_다같이 |
| <u>steering model make</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | gazebo(재현진현) |
| <u>urdf</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | gazebo(재현진현) |
| <u>simul</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | gazebo(재현진현) |
| <u>rc_car 설계</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | vision(CNN)_태연 |
| <u>라온피플 머신러닝 아카데미</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | vision(CNN)_태연 |
| <u>yolo_v3(yolo_tiny)\</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | vision(CNN)_태연 |
| <u>1. steering model⇒ encorder 값 빼오고 어떻게 오도메터리로 만들 수 있는지</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | MCU |
| <u>2. 그 값 imu랑 퓨전 을시켜서 어떻게 값을 pub을 할건지(상보필터,칼만필터..)</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | MCU |
| <u>1차적으로 완성된 회로에서 그 회로를 좀 수정해야함</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | 콜피츠 |
| <u>피에조는 PI_Piezo 를 사용해야함</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | 콜피츠 |

|  Name |  Assign |  Date Created |  Due Date |  Priority |  Status |
|--|--|--|--|--|--|
| <u>보고서 만들어서 주 문 전까지(9월11일 전까지)</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | hardware_다같이 |
| <u>주문목록</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | 콜피츠 |
| <u>최종적으로는 2~3 개 브레드보드</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | 콜피츠 |
| <u>cocodataset.org</u> | | @September 26, 2022 9:10 AM | | | vision(CNN)_태연 |