

INDEX

1. 진행 상황

2. 하드웨어와 소프트웨어 구성

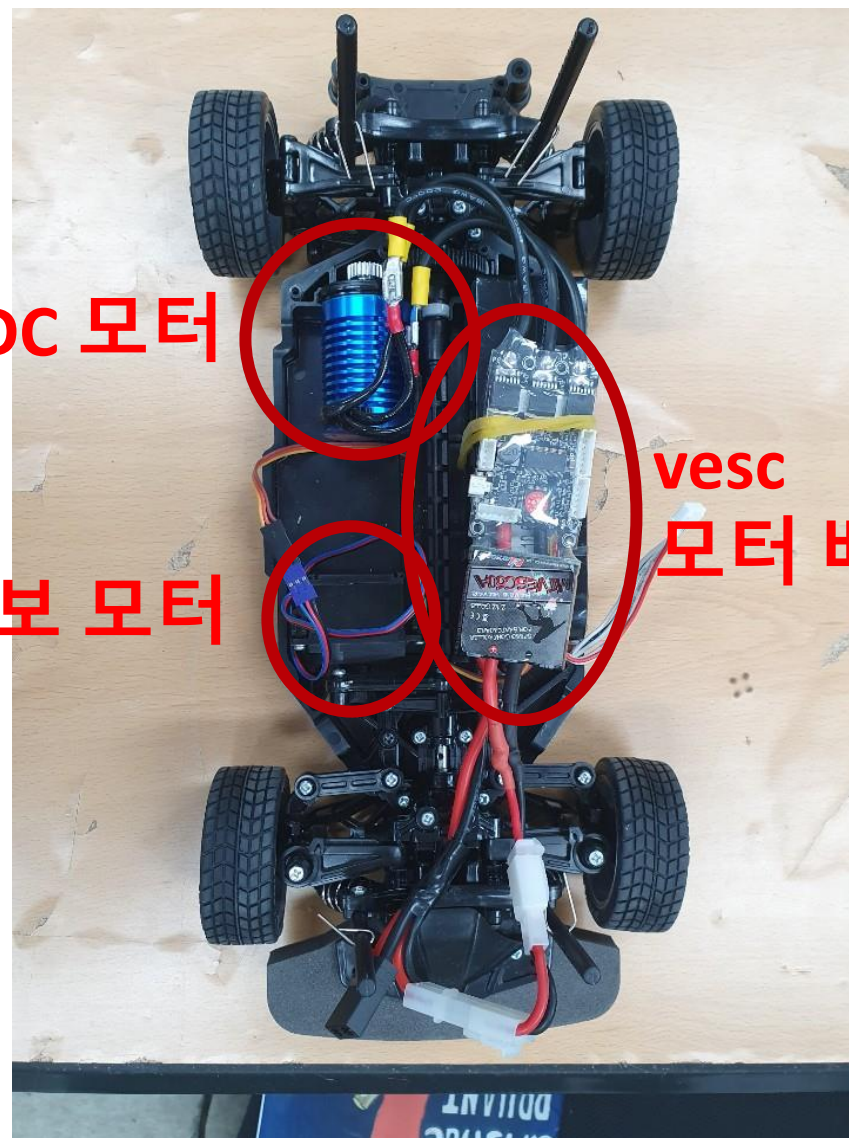
3. 최종 목표

4. 계획

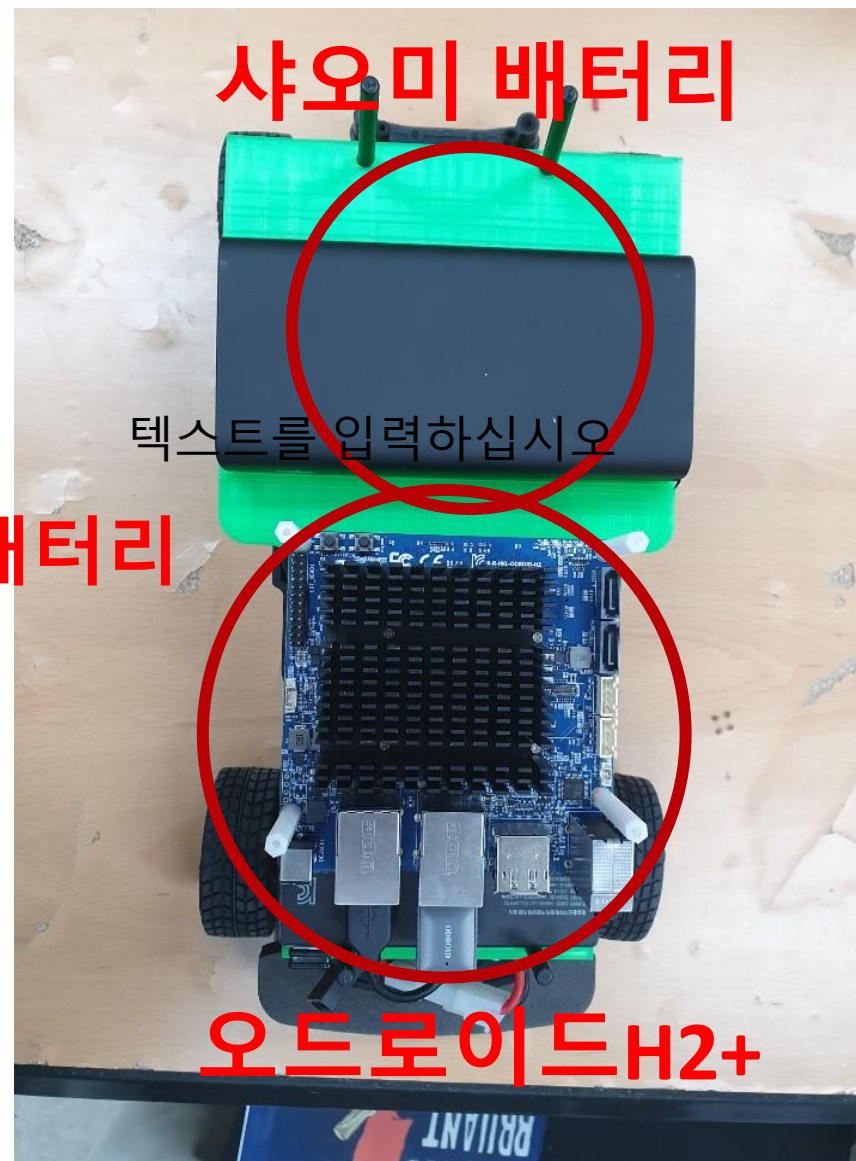
5. 보완점

1. 진행 상황

A. 하드웨어 구성



1층



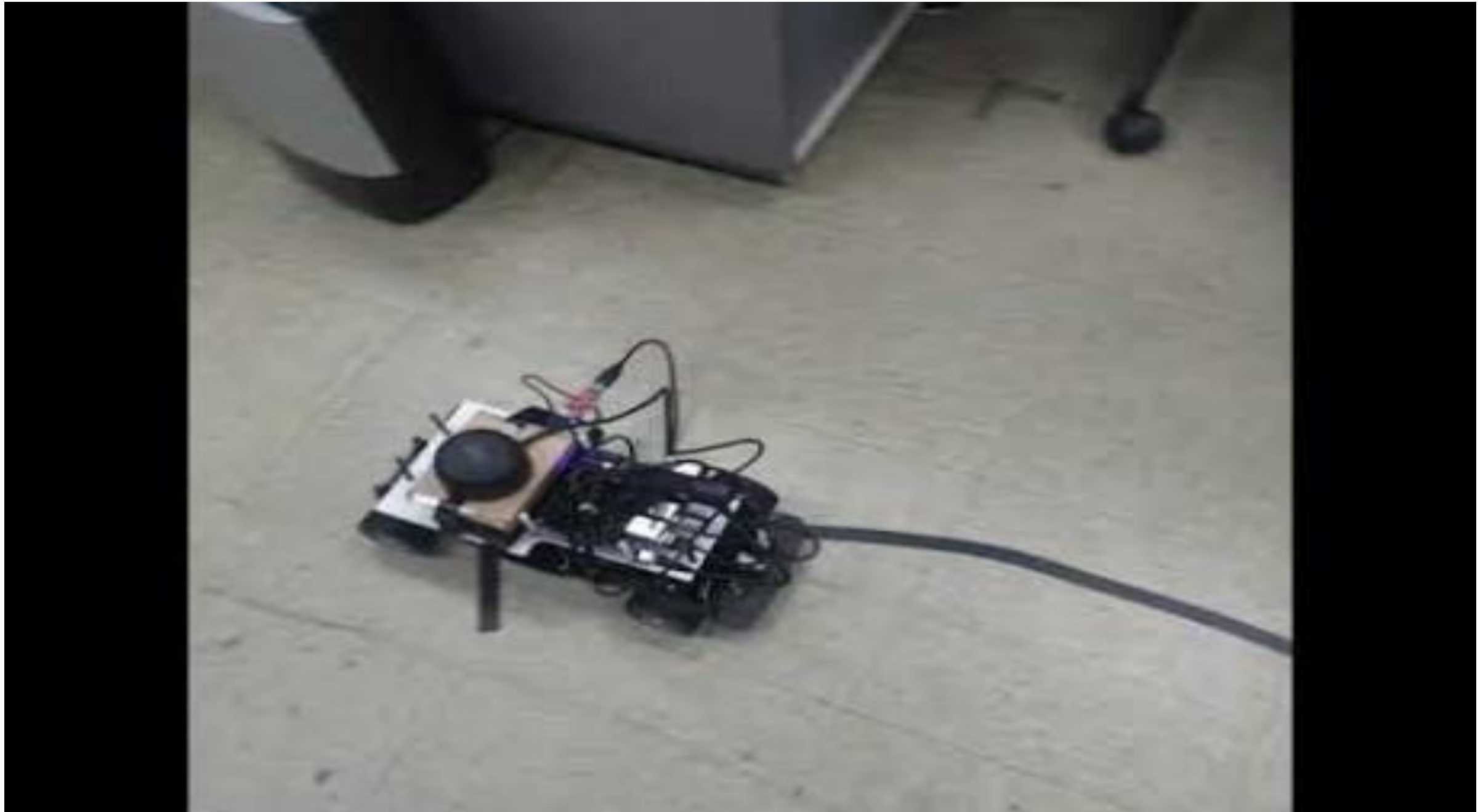
2층



3층

1. 진행 상황

B. Teleoperation



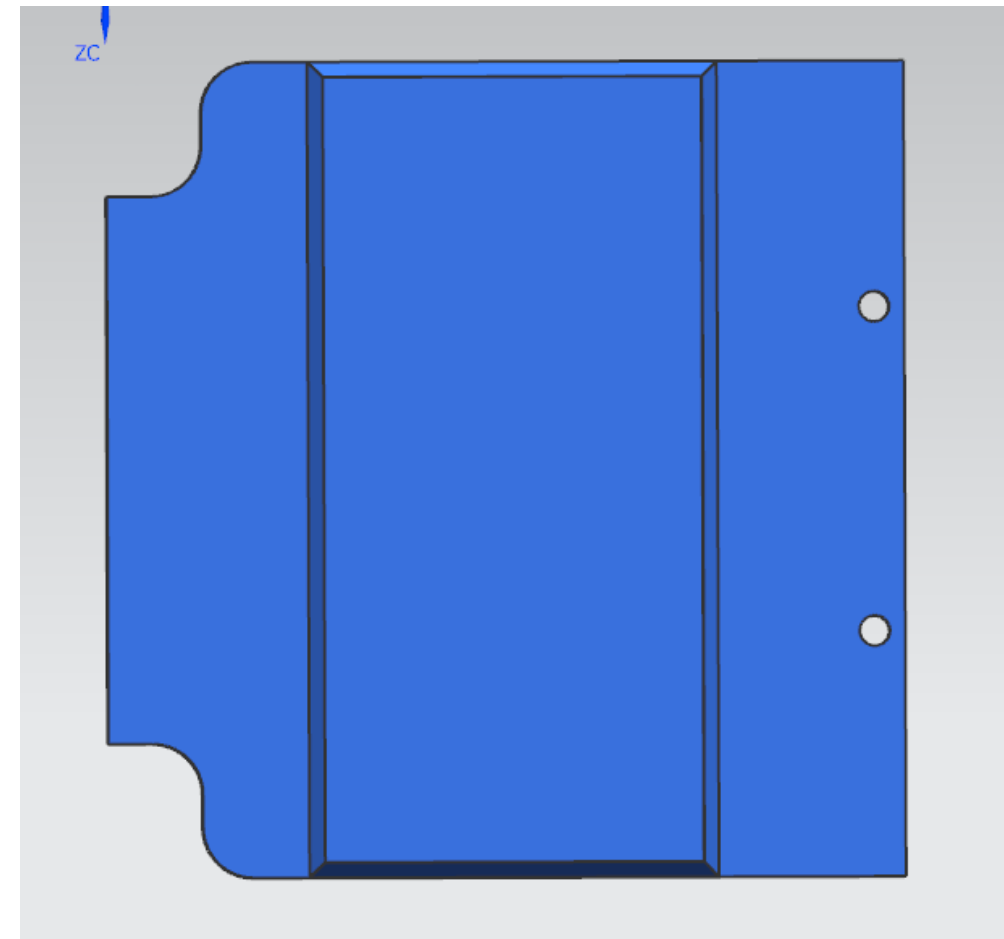
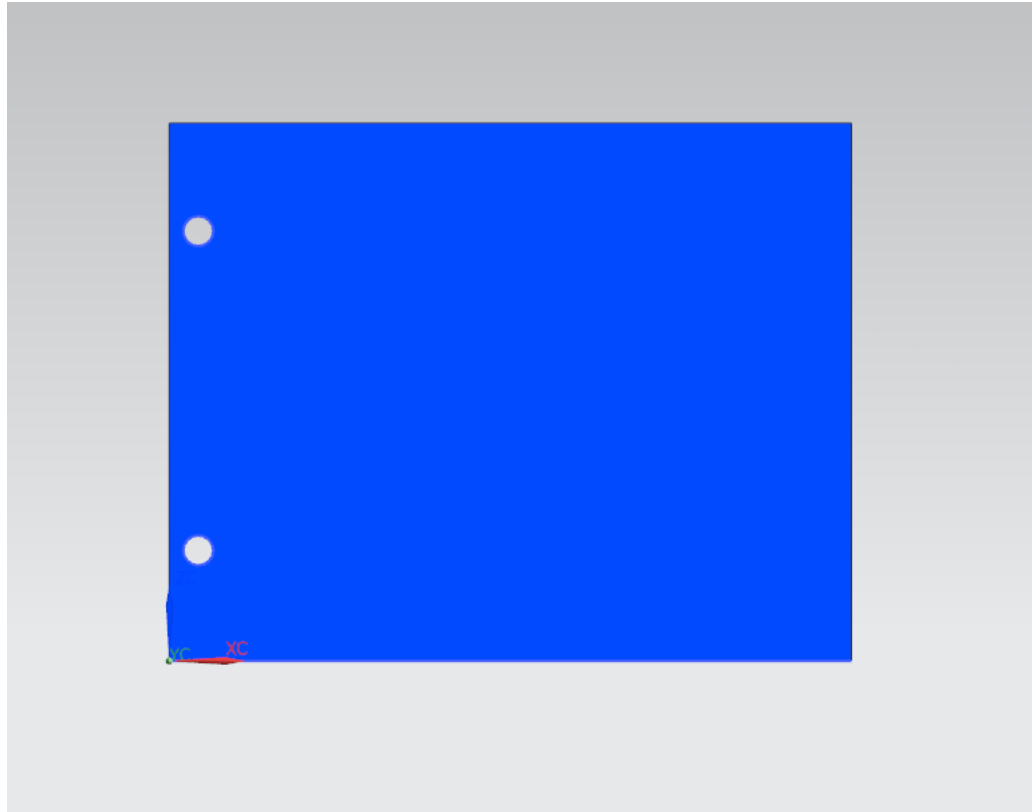
1. 진행 상황

C. SLAM



2. 도면

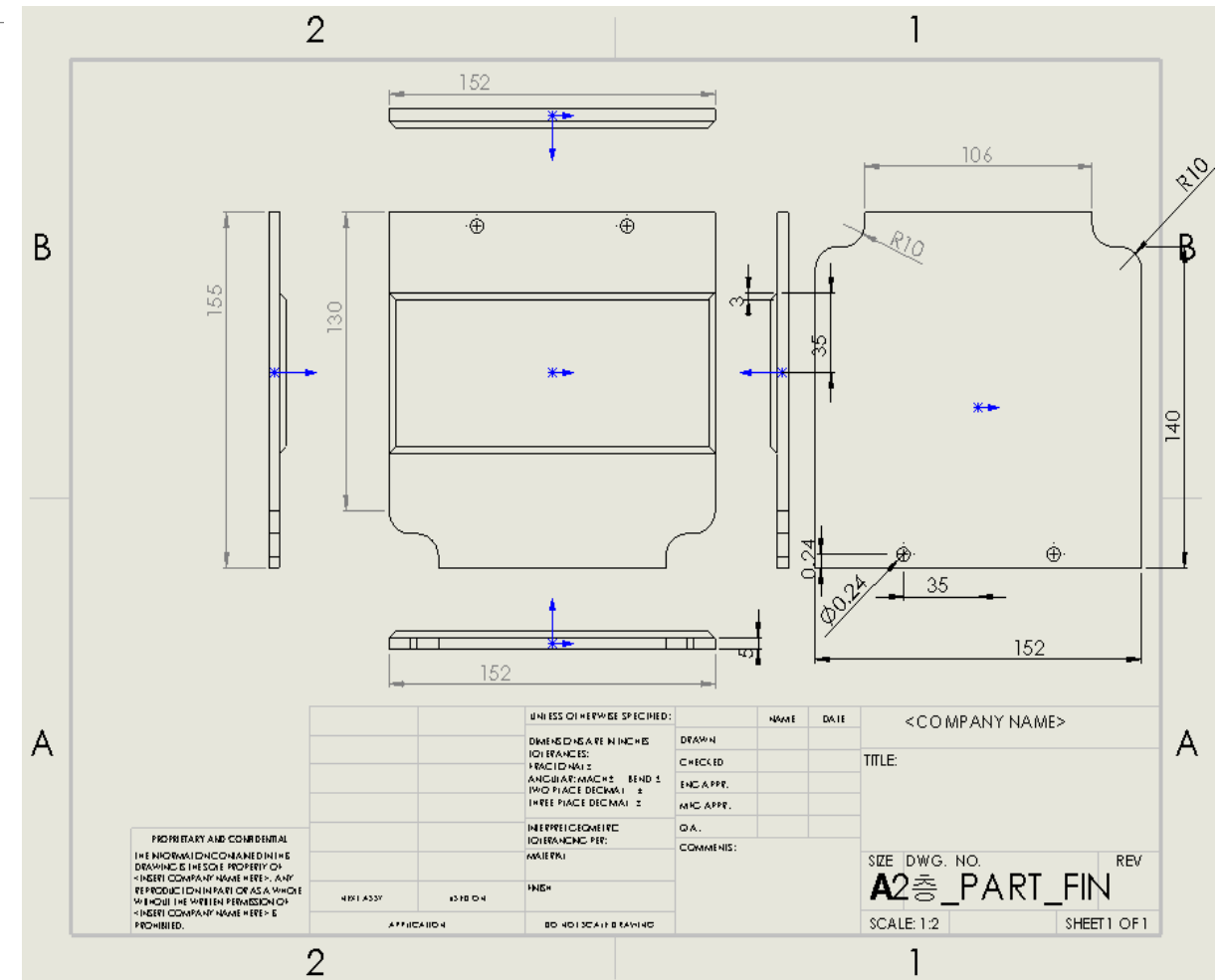
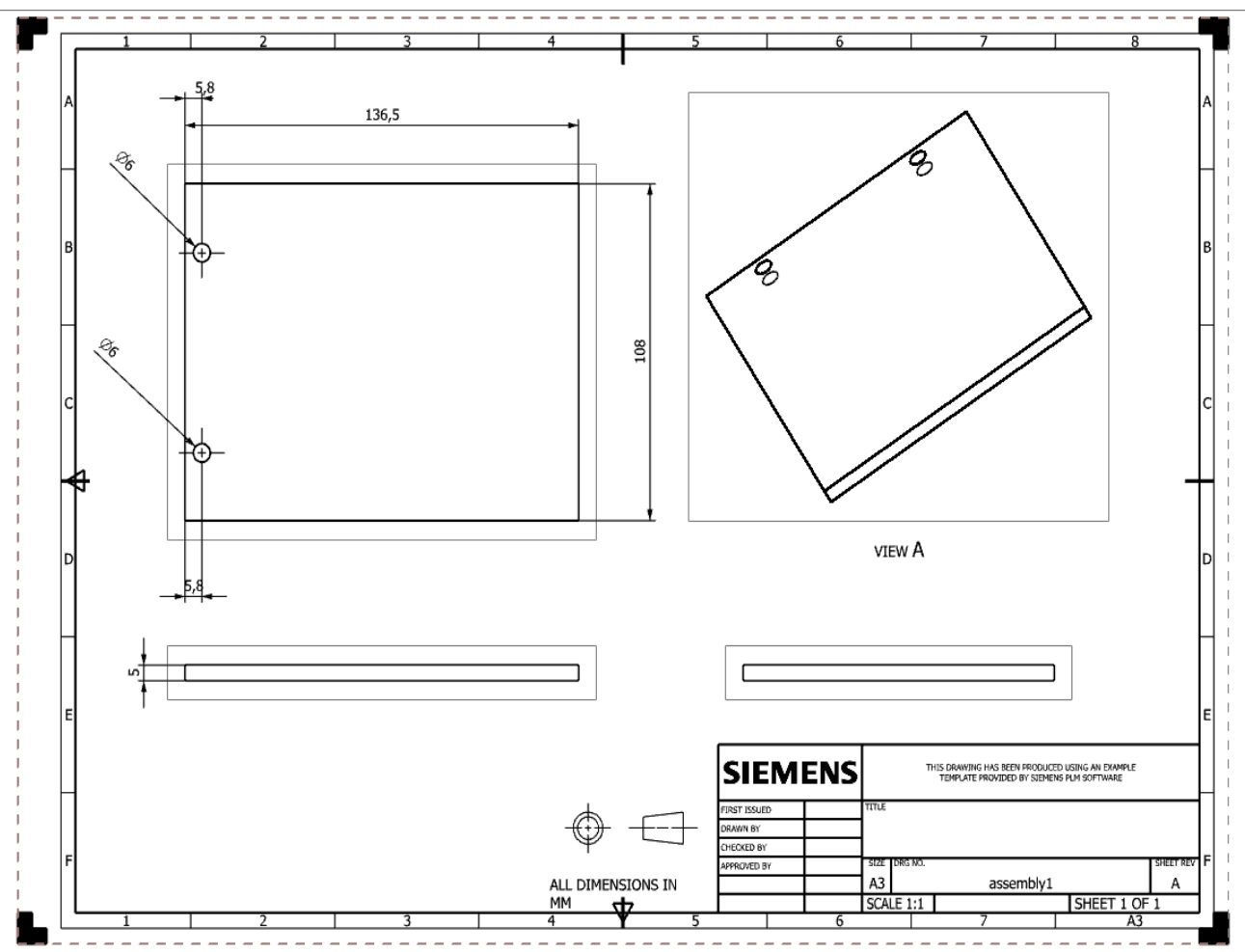
A. 기구 설계 도면



2층

2. 도면

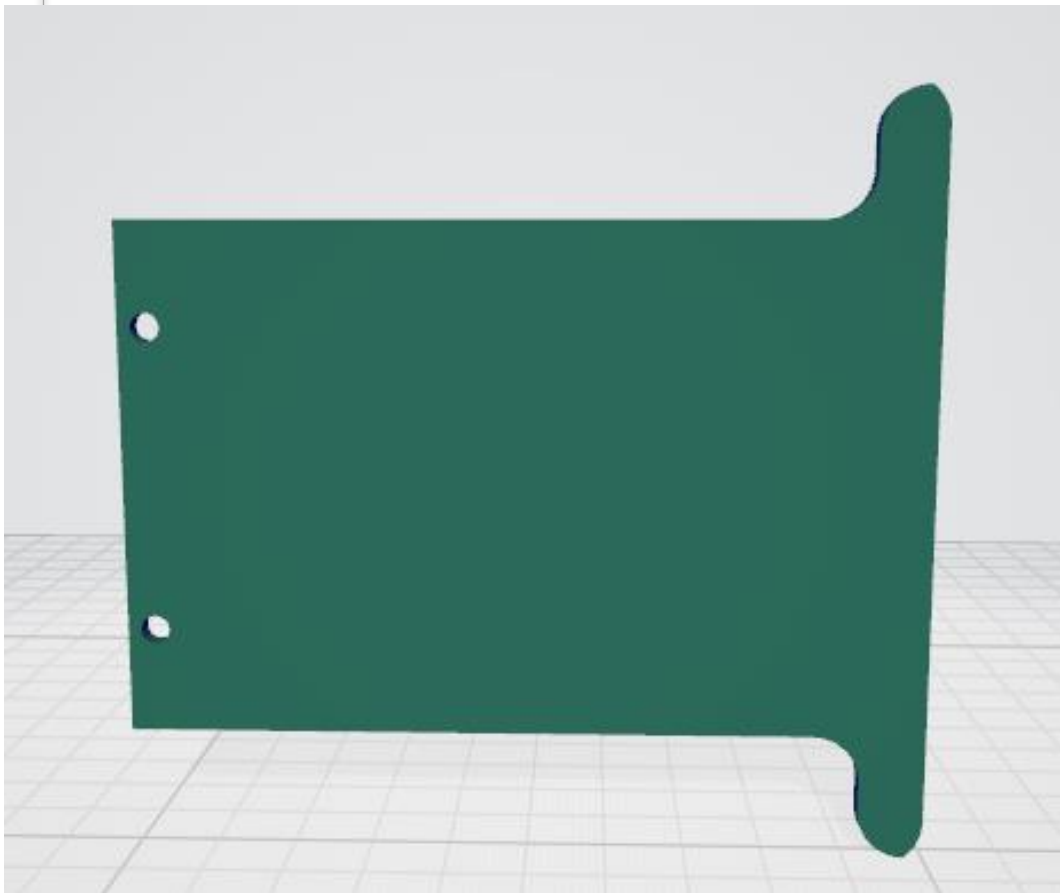
A. 기구 설계 도면



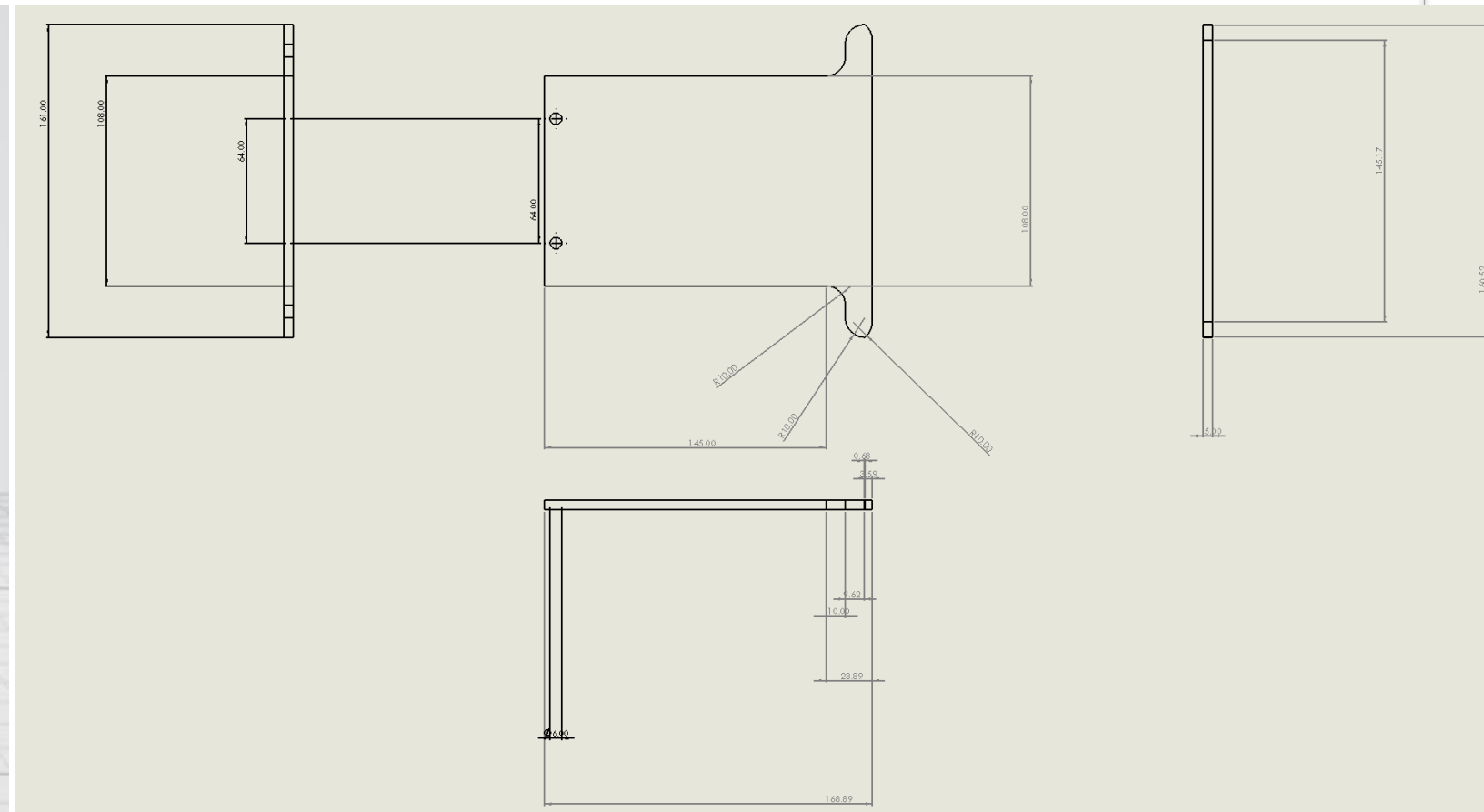
2층 도면

2. 도면

A. 기구 설계 도면



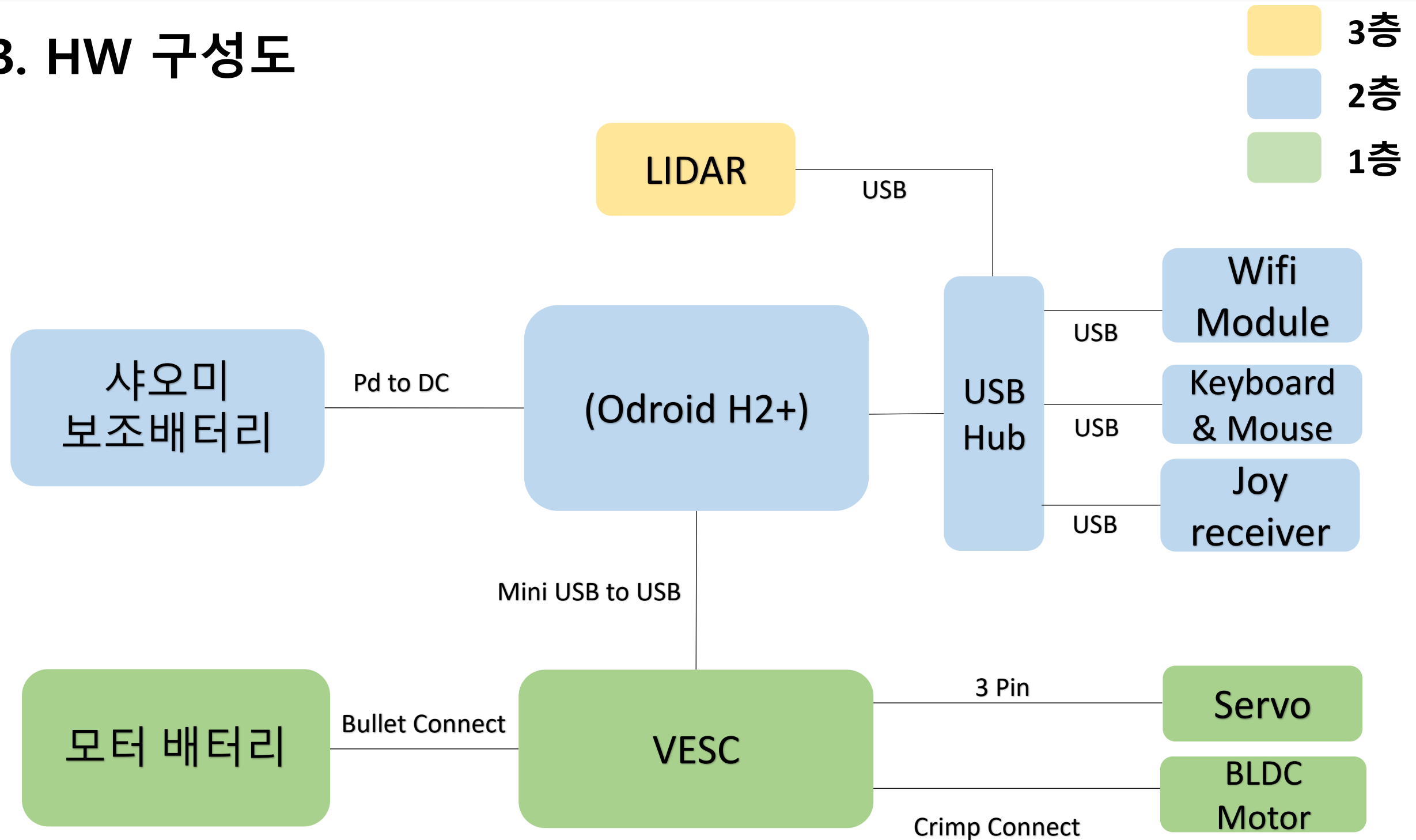
3층



3층 도면

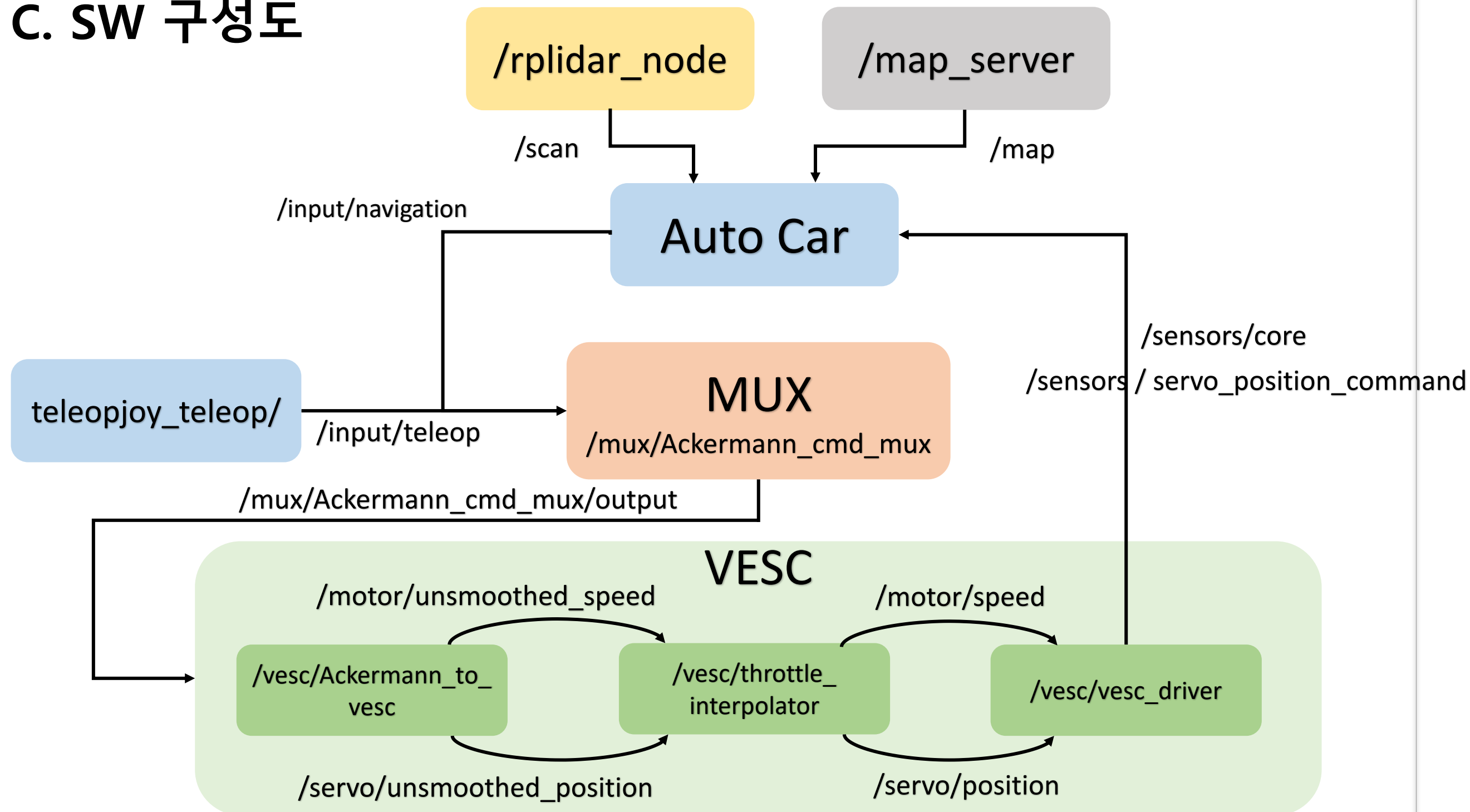
2. 도면

B. HW 구성도



2. 도면

C. SW 구성도



2. 도면

C. SW 구성도

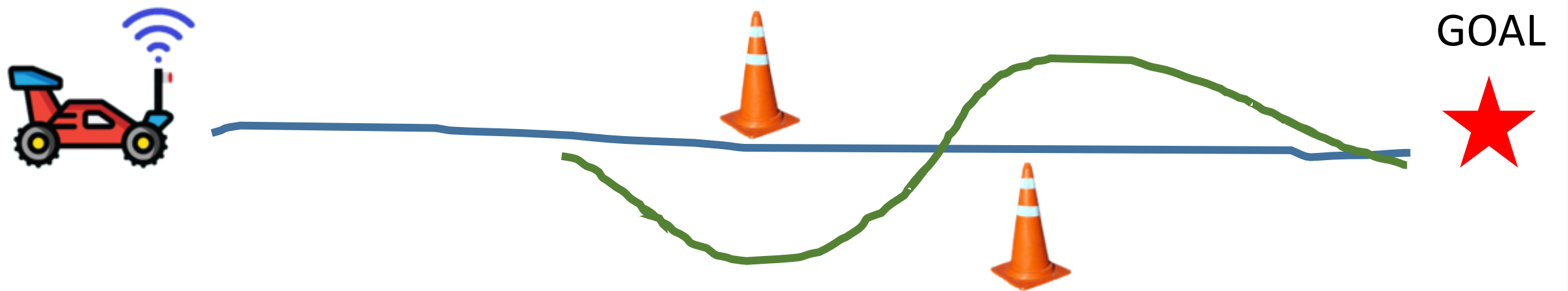
/VESC



```
graph LR; VESC[/VESC/] --> ;
```

3. 최종 목표

하이테크관 복도



하이테크관 복도

4. 계획

3차

- ☐ 하드웨어 완성
- ☐ Teleoperation
- ☐ SLAM

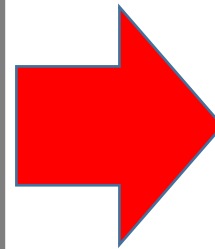
최종

- ☐ Navigation
- ☐ 장애물 회피 테스트

5. 보완점

문제

- 저속에서 속도를 올릴 때 모터가 공회전함
-> odometry 값에 오차 발생
- VESC가 고장
- 오드로이드 전원을 공급하는 배터리 어댑터 돌출



해결방안

- Velocity Profile 코드 제작
(sinusoidal을 이용해서 처음 모터 구동시 천천히 속도 상승)
- 샤시를 분해해서 공회전 하는 부분을 찾아 재조립
- VESC 구매 (12/8 도착예정)
- 2층 판 재설계