


소프트웨어융합캡스톤디자인 지도교수 면담 확인서

학번	2018100694	이름	방지호
----	------------	----	-----

주차	일시	지도교수 면담 내용
1	9/5	Robot operating system의 전반적인 내용과 HRI 연구실 소개
2	9/19	ROS와 터틀봇3 로봇을 활용해 진행할 프로젝트 주제 탐방
3	9/26	ROS의 기능 공부 - SLAM (Simultaneous localization and mapping)
4	10/3	ROS의 기능 공부 - Navigation
5	10/9	프로젝트 주제 선정 및 터틀봇3 하드웨어 제작
6	10/17	Gazebo 시뮬레이션에서 터틀봇3의 경로에 따라 RViz에서 그래프로 구현
7	11/3	중간 발표자료 제작 및 보고서 작성 후 지도교수님께 확인
8	11/7	터틀봇3를 원하는 point로 이동시키는 waypoint 기능을 Python 코드로 작성하여 정사각형과 같은 간단한 형상을 따라 이동할 수 있도록 구현함.
9	11/14	기존의 waypoint에 PID 제어기와 Lidar 장애물 감시 시스템을 추가함.
10	11/21	장애물 회피 및 waypoint로의 이동을 머신러닝 중 DQN강화학습을 통해 구현함.
11	11/28	실제 터틀봇3를 waypoint를 따라 움직일 수 있게 구현함.
12	12/5	최종 보고서 및 최종발표자료 작성 후 지도교수님께 피드백 요청
13	12/12	최종보고서 피드백 반영 후 최종점검 및 마무리

상기 지도 사항에 대해서 확인합니다.

지도교수: _____ 김동한 
확인일자: 2022 년 12 월 15 일