**회 의 록**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 팀명 | 1조 | 차수 | 9 차 |
| 일 시 | 2019 년 3 월 22일 금요일 15시 00분 – 17시 00분 ( 2시간 ) | | |
| 장 소 | 국민대학교 7호관 610호 | | |
| 참석자 | 김용태 유영준 송성유 송영은 | | |
| 불참자 |  | | |
| 안 건 | 자동차와 맹인 필요 자료 | | |
| 회의내용 | 1. 맹인  -> 맹인견이 없는 분들은 어떻게 원하는 장소로 이동하는지  -> 노란색 보도블록 도움을 받는다고 치면 정지선인지 횡단보도인지 계단인지 어떻게 아는가?  -> 시각장애인이 어떻게 횡단보도 버튼을 누르는가?  -> 길을 갈 때, 어떤 점들을 불편하다고 생각하는가?  -> 맹인견과 함께 하면 어떠한 문제가 발생하는가?  2. 자동차  -> 후진이 가능한가?  -> 라이더 센서 사용법  #답변  - 라이더센서 : 15cm ~ 22m 이내  - 360도 돌아가면서 눈높이만큼 확인 가능  - 2차원으로 스캔  - 거울 같은 것은 인식이 안됌  - 스펙서 오차는 1cm  - 맹인견은 노란색 점자블록 안좋아함  - 시각장애인이 횡단보도를 누를 수 있게 도와주는 장치가 있음 | | |
| 결과물 | **- 맹인과 맹인견 자료 보충**  **- xycar 자동차 필요한 센서 정보 보충** | | |