|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 프로젝트 기획서 | | 작성자 | 이찬우 |
| 작성일자 | 2024.10.26 |
| 프로젝트명 | AGV Robot with Robot Arm | | |
| 프로젝트 시행목적 | 로봇 팔에 AGV 이동식 로봇을 연결하여 기존에 로봇 팔만으로 할 수 없었던 제어 부분까지 제작 | | |
| 프로젝트 개요 및 추진방향 | 로봇 설계 및 제작, ROS2와 Gazebo을 메인 컴퓨터에 구축하여 가상환경과 동일하게 인공지능과 SLAM으로 로봇을 제어 | | |
| 프로젝트팀  운영계획 | 1. 로봇 팔 설계  2. AGV 이동식 로봇 설계  3. ROS2 설정  4. ROS2로 제어 프로그램 제작  5. 가상환경 구축  6. 네트워크 구축  7. 인공지능 / SLAM 제작  8. 가상환경, 인공지능, SLAM, 제어 프로그램 연결 | | |
| 프로젝트 시행 후 이익 | 로봇 팔과 AGV 이동식 로봇을 연결하여 제작함으로써 로봇에 대한 가장 많은 부분을 공부하고 연구할 수 있다. | | |
| 프로젝트 기간 | 설계: ???  전자: ???  프로그래밍: 5주 | | |
| 프로젝트 참여인원 |  | | |
| 소요예산 | 미정 | | |
| 제안 및 요구사항 | 참여 인원 부분 고민, 프로젝트 기획서-1를 완수한 이후에 하는 것이 유리할 것 같음, 예산 부분을 당장 짜기 어려움, 기간이 아직 불확실, 운영게획에 있는 인공지능 부분이 아직 덜 정해짐 | | |