|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **2023 ICT멘토링 회의록** | | | |
| **구분** | 8월 1차 회의 | **작성자** | 박상은 |
| **회의시간** | 2023. 08. 04. 10:00-20:00 | **회의장소** | 형남공학관 105호 |
| **참석자** | 박상은 박성욱 이건아 조민규 함정규 | | |
| **회의제목** | 8월 1차 회의 | | |
| * **주요 내용**   + **전달사항**   + **이전 과제 피드백**   + **금일 주요 내용**   + **다음 회의 때까지 할 일**   + **다음 회의 일정**   + **주요 일정 정리** * **멘토님과의 미팅**    + **킥오프미팅 날짜**     - **08/07 16:00 온라인미팅** * **세부 내용**    + **전달사항**     - **실습장비 신청(5차) – 8/10~8/14 (심의통지:8/22)**       * **배터리-맞춤제작?**       * **무선충전장치**       * **실험용 우드락(가벽) 및 장애물 물건들**     - **자계지사업 신청 목록**       * **서보 모터(소형 로봇)**       * **서보 모터(모체 로봇-보류)**   + **이전 과제 피드백**     - **상은**       * **실시간 스트리밍 영상을 파일로 저장하는 방법 조사하기**         + **DB에 직접 저장 x ->스토리지에 저장 후 링크 걸기**         + **html tag: video기능 사용**     - **성욱**       * **SLAM 구현하기**         + **우분투에서 사용해야 할 파일이 안보임 -찾음**         + **SD카드 파티션 관련 오류 발생 -해결 완료**         + **네트워크 구성-성욱이**     - **건아**       * **컨트롤러 등 남은 페이지 불러오기-완료**       * **로그인 페이지 수정하기 (아이디, 비밀번호 오류 시) -완료**       * **예제 데이터 DB에서 가져와 숫자로 띄우기 (그래프는 1차 제출까지로)**     - **민규**       * **소형 로봇 보조충전장치 위치 선정하기 – 위치 상관없음**       * **관절 case2 수식 제작하기-서보 모터 교체 후 작성 필요**     - **정규**       * **라즈베리파이-라즈베리파이(http) 통신 구현하기 - 라즈베리파이 1대로 완료**       * **라즈베리파이 카메라로 스트리밍 구현하기 – 카메라 인식 불가**   + **금일 주요 내용**     - **주요 일정 정리 % 확인하기 (1차 제출 기준)**     - **1차 접수 공지사항 (**[**https://www.hanium.or.kr/portal/noticeAllBoard.do**](https://www.hanium.or.kr/portal/noticeAllBoard.do)**)**       * **~8/23(수) 16:00**       * **8/21(월) 회의 후 제출 예정**     - **ACK 2023 참가 공지사항**       * **~9/13(수) 12:00**       * **1~2p 내 작성**     - **공학논문 작성법 온라인 강의**       * **8/16(수) 16:00~17:00**      * + - * **참가자: 조민규, 박성욱 필수 참석**     - **개강 후 회의: 주1회 시간표 맞춰 일과 이후 진행**       * **0요일 00시~**       * **11일에 결정**     - **GitLab 관련**       * **branch, merge 사용 필수**       * **GitLeader: 함정규 공부 후 전달 ->오늘 내 사용 예정**   + **Today 개인 목표**     - **상은**       * **서버(백) – 프론트 온습도 예제 전송하기 -보류**       * **로그인 팝업 및 요청 처리하기 – 완료**       * **영상파일 스토리지에 저장 후 DB에 값 저장 – 완료**       * **라즈베리파이 – 서버(백) 실제 온습도 값 받아 저장하기 -보류**       * **API 받아오는 서버 제작하기**       * **git branch, merge 코드 정리 -진행중**     - **성욱**       * **서보 모터 소형 로봇에 적용 가능한 코드 개발**       * **모체 로봇 승하차 장치용 서보 모터 코드 개발**       * **SLAM 33.33% 완료하기**         + **네트워크 구성**         + **openCR 구성**         + **기본 주행 터틀봇으로 확인**     - **건아**       * **온습도 예제 데이터 DB – 프론트 불러오기 -과제-**       * **실시간 스트리밍 영상 띄우기 – 보류**       * **기상청 API 차트 형식으로 만들기 -과제**     - **민규**       * **자계지 목록 작성하기 - 보류**         + **서보 모터**         + **DC모터 ->서보 모터로 대체 가능여부 확인**         + **+그 외 항목 작성**       * **하드웨어 구성 수정하기**          + **성욱이 도움 필요**     - **정규**       * **git 명령어 branch, merge 한시간 공부하기 -과제**       * **실시간 스트리밍 -과제**       * **라즈베리파이 – 라즈베리파이 wifi 통신 구현**         + **실제 온습도 센서 값으로 전달하기-라즈베리파이-라즈베리파이-서버(DB) 연결 필요**       * **라즈베리파이 – 서버 (DB) 실제 온습도 센서 값으로 전송하기 -90%완료, 시간 조절 필요**   + **다음 회의 때까지 할 일**     - **전원**       * **오늘 today 목표에서 못한 부분 완료하기**   + **다음 회의 일정**     - **8/7 (월) 10:00 형남공학관 105호**   + **주요 일정 정리**     - **목표 완료 시기 정하기**       * **7/31**         + **모체 로봇**   **영상처리-> 우리 알고리즘으로 변경 (데이터셋 불필요한 부분 삭제, bounding box 늘릴 수 있으면 도전) 100%**  **SLAM 구현 25%**  **터틀봇 재료로 기본 하드웨어(캐터필러 등 포함) 개발 90%**  **모체로봇 외관 설계도 제작 후 필요한 보드 크기 등 선정 90% -수정 가능0**   * + - * + **소형 로봇**   **관절 및 하드웨어 외관 설계도 제작 후 필요한 재료, 보드 크기 등 선정 100%**  **관절의 움직임 관련 (진입 각 등) 이론적인 부분 + 코드로 개발 50%**  **온습도 센서 등 소유한 센서 라즈베리파이와 연결 후 데이터 수집 코드 개발 100%**   * + - * + **서버(프론트)**   **로봇 데이터 예제 자료 기반으로 프론트에 적용시키기 0%**  **서버 기본 페이지 및 틀 제작하기 70%**  **기상청 API 및 카카오맵 API 불러오기 100%**   * + - * + **서버(백엔드)**   **로그인 부분 서버 구축하기 100%**  **로봇 데이터 예제 자료 기반으로 서버(프론트)에 전송하기 80%**  **API 받아올 수 있도록 서버 구축하기 20%**  **서버(백) – 서버(프론트) http 통신 구현하기 70%**  **라즈베리파이 – 서버(DB) http 통신 구현하기 90%**   * + - * + **통신**   **라즈베리파이 – 서버(DB) http 통신 구현하기 90%**  **라즈베리파이 – 라즈베리파이 http 통신 구현하기 0%**   * + - * **1차 제출 (8/17 목)**         + **모체 로봇**   **소형 로봇 외관 보조**  **서보 모터 사용 코드 개발 및 모체 로봇에 적용 등**   * + - * + **소형 로봇**   **하드웨어 관절 및 소형 로봇 외관 개발 완성**  **바퀴+관절 능동 주행 코드 구현**   * + - * + **서버(프론트)**   **실제 로봇이 수집한 센서 받아서 데이터 적용 (그래프 등 시각화)**  **로봇에 영상 띄워 실시간 스트리밍 페이지, 컨트롤러 페이지 개발**   * + - * + **서버(백엔드)**   **영상 파일 DB에 저장하기 구현**  **각종 센서 값 모체로봇 - DB에 저장 구현 및 프론트로 전송하는 서버 구축**  **1차 서류 작성**   * + - * + **통신**   **소켓 통신으로 모체 로봇-서버, 소형 로봇-서버 간 실시간 스트리밍 구현**  **모체 로봇-서버 간 실제 수집 데이터 DB에 저장 구현**   * + - * **8/31**         + **모체 로봇**   **전체 외관 개발 완성**  **내부 설계 하드웨어에 적용 및 구현**   * + - * + **소형 로봇**   **카메라, LiDAR센서 등 이용한 자율 주행(SLAM) 소형 로봇에 맞게 적용**  **객체탐지 등 s/w 요소 소형 로봇에 맞게 적용**   * + - * + **서버(프론트)**   **지난 영상 페이지 개발 포함 서버 구축 완료**   * + - * + **서버(백엔드)**   **서버 구축 완료**  **포스터논문, 프로그램 등록 등 서류 작업**   * + - * + **통신**   **모든 요소 간의 통신 구축 완료**   * + - **자계지->부산 신청** * **회의 사진** | | | |