**회의록**

**팀 명: QPT**

**작성자: 장준우**

**□기본사항**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **회의일자** | **2024년 10월 8일** | | **회의장소** | **강남 A401** | |
| **주관자** | **장준우** | | **주관부서** | **하드웨어 부서** | |
| **참석자** | **윤성혁** | **주시현** | **심승환** | **최상윤** |  |
|  |  |  |  |  |
| **회의명** | **최종프로젝트 관련 세부사항 아이디어 회의** | | | | |

**□부서별 주간 목표**

|  |  |
| --- | --- |
| **전체** |  |
| **PLC** |  |
| **로봇 암** |  |
| **AGV** |  |

**□부서별 진행 사항**

|  |  |
| --- | --- |
| **전체** |  |
| **PLC** |  |
| **로봇 암** |  |
| **AGV** |  |

**□회의안건**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **안건** | **의결내용** | **비고** |
| **PLC에서 로봇 암을 활용해 AGV로 약 봉투를 전달하는 과정** | **로봇암을 활용하여 컨테이너 벨트로부터 AGV로 옮기기** | **디테일한 작동 및 약 봉투 분류를 어떻게 할지 등 해결되지 않음** |
| **SLAM을 통한 자율 주행 도중 사람이 있을 때 어떻게 피해 갈지** | **실시간으로 맵핑하며 장애물을 피해 주행하는 방법 존재** | **가능하다면 사람과 AGV의 주행 영역을 구별하는 방법도 구안** |
| **AGV로부터 어떻게 약 보관함으로 전달할 것인가** | **미정** |  |
| **약 보관함을 어떻게 구성할 것인가** | **실린더(대관람차)모양으로 구성하여 중앙에서 모터로 제어** | **각 약통을 모터로 제어하여 약 보관함을 환자 별로 구별하는게 중요** |

**□비고**

|  |
| --- |
| **PLC를 활용하여 AGV로 이동하는 과정에서 발생할 약 봉투의 분류 및 이동 방법, 약 봉투가 겹칠 시 발생하는 문제점의 해결이 필요**  **AGV로부터 약 보관함까지 약 봉투를 어떻게 옮길지에 대한 아이디어가 미흡하며 향후 문제점들을 해결하기 위한 아이디어가 필요**  **약 보관함을 실린더 모양으로 구성 제어하여 각 환자 별 약 보관함을 나누는데 중점을 두고 설계하였으나 실제 작동이 원할 할지 알 수 없음 최대한 많은 아이디어 필요** |