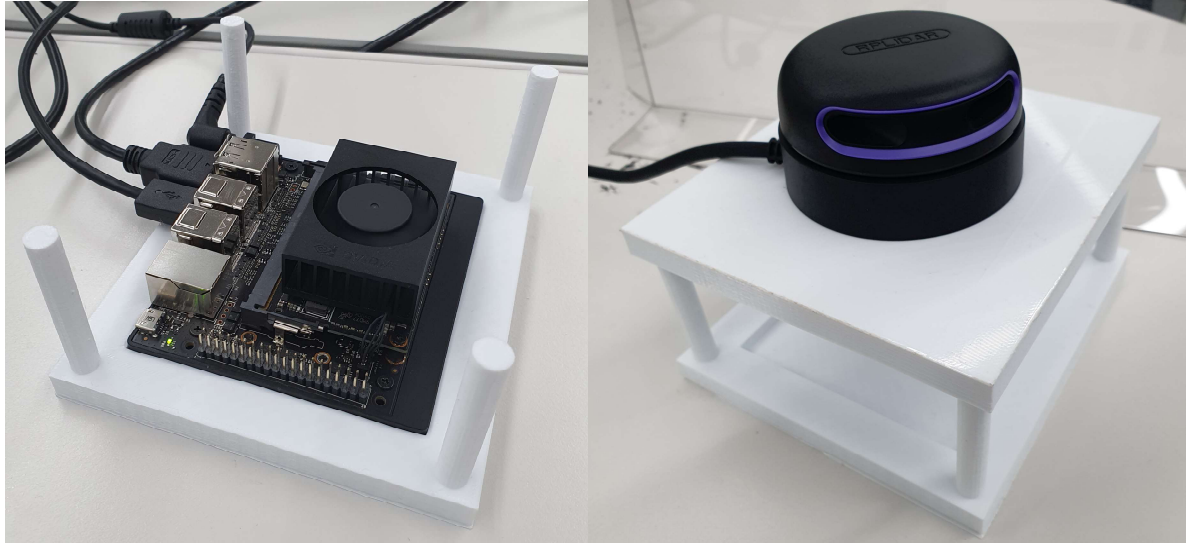


# 주 간 회 의 록

팀 명	천리안	차수	9차
일 시	2021년 05월 13일 목요일 19시 00분 - 20시 00분 ( 1시간 00분 )		
장 소	Zoom을 이용한 온라인 미팅		
참석자	김강산, 김송섭, 박보근, 전병륜, 전동환		
불참자	없음		
주요안건	진행상황 점검		
회의내용	<p>● 지난 주 진행상황</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ 소프트웨어 아키텍처 설계               <ul style="list-style-type: none"> <li>- 시퀀스 다이어그램과 패키지 다이어그램 설계</li> </ul> </li> <li>▶ 도면 작성 및 LiDAR 마운트 설계: 3D 프린팅을 위한 마운트 설계</li> <li>▶ 드론 제작 및 Pixhawk 설정:               <ul style="list-style-type: none"> <li>- 드론 기체 조립</li> <li>- PWM 프로토콜과 PPM 프로토콜 문제 해결</li> </ul> </li> </ul> <p>● 이번 주 진행상황</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▶ 지도에 표적의 위치 표시               <ul style="list-style-type: none"> <li>- SLAM을 통해 나온 데이터가 저장된 .bag 파일과 표적을 인식한 시간을 비교하여 지도에 표적 위치를 표시하려 했으나, 처음보는 bag 파일 형식과 이미지파일로 변환 중 생기는 “rosvbag - 2 died” 에러 때문에 통합이 지연</li> </ul> </li> <li>▶ 표적탐지 기술 Xavier로 이전               <ul style="list-style-type: none"> <li>- 기술적인 이전은 완료 했으나 아직 문서화는 부족한 부분이 있음</li> </ul> </li> <li>▶ 한국기계가공학회 캡스톤 경진대회 논문 작성/제출</li> <li>▶ 텔레메트리 구매               <ul style="list-style-type: none"> <li>- Pixhawk 설정 용이성을 확보하기 위해 텔레메트리 구매</li> </ul> </li> <li>▶ 드론 초도비행               <ul style="list-style-type: none"> <li>- 제어공학 실험실에서 드론 초도비행 시도</li> <li>- negative 방향으로 Roll 운동 발생으로 실패</li> </ul> </li> </ul> <p>원인: Pixhawk 내 센서 오차로 인한 Roll각 오차 발생</p>		

▶ 3D 프린팅 출력

- 교내 공장동에서 설계한 도면을 바탕으로 3D 프린팅 진행



● 지도 교수님과 논의사항

- 하루정도 다시 조사하는 시간을 가지며 다른 방법이나 사례가 있는지 조사하기
- 자율비행을 잠시 포기하고 지도 통합에만 집중하기

● 팀원 별 실천 사항

김강산: 표적 탐지 위치를 지도에 통합, 표적탐지 기술 이전에 대한 문서화

김송섭: 표적 탐지 위치를 지도에 통합, bag 파일의 속성, node 학습

박보근: 드론 초도비행

전동환: 표적 탐지 위치를 지도에 통합

전병륜: 드론 초도비행

● 다음 모임 시간/장소: 2021.05.13.(목) 18:00 경상대학교 공과대학 407동 602호

\*한 장으로 부족할 경우 표를 늘려서 사용할 것