
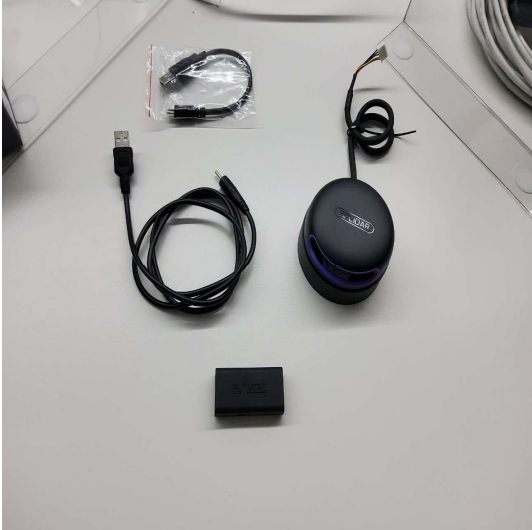


주 간 회 의 록

팀 명	천리안	차수	4차
일 시	2021년 03월 24일 수요일 18시 00분 - 21시 00분 (3시간)		
장 소	경상대학교 공과대학 407동 202호		
참석자	김강산, 김송섭, 박보근, 전병륜, 전동환		
불참자	없음		
주요안건	장비 활용 및 견적서 작성		
회의내용	<ul style="list-style-type: none"> ● 지난주 진행상황 제안서 작성 발표자료 제작 ● 이번주 진행상황 <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p>그림 1 ZED2 카메라 센서</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>그림 2 RPLIDAR A3 센서</p> </div> </div> <ul style="list-style-type: none"> ▶ ZED 카메라 사용 카메라 동작 여부 확인 카메라 센서 지원 코드 확인: https://github.com/stereolabs/ ▶ LiDAR 센서 사용 센서 동작 여부 확인(연결이 되지 않아 업체 문의 결과, VPN 사용 등이 필요함) ros 등의 플랫폼 사용하여 센서 동작 확인 예정 		

Yuan Zixuan 回复道:

Hi,

Regarding the "Connected to server failed" error, there are some other users who gave the same behavior as you. It is related to the connection with your network and our server. And without network connection, the default plugin like Slamware Frame Grabber can not be downloaded automatically. This is why you couldn't find Lidars button under File tab. Our server is in China. You could use VPN if possible. If not, as a workaround, we kindly suggest you use Framegrabber executable file to test radar. For evaluating radar, it has the same function as RoboStudio.

https://github.com/Slamtec/rplidar_sdk/releases/download/release%2Fv1.12.0/frame_grabber.exe

And please fill the form below for us to collect enough information to further check this behavior. (You may even not see the login window if this is your first time to launch RoboStudio. If so, you could fill "No login window" kind of description for the first question.)

<https://forms.office.com/Pages/ResponsePage.aspx?id=vjK0FKoLOE6AJHcOM4ZAhZ5016zlrwVGhTwRH3Qmf9VUOFVXRktUQldVWTNKUDRLU1RITJFDTDFLUi4u>

BR,

Zixuan

▶ 견적서 작성 및 일정 확인

드론 기체 프레임, Pixhawk, 프로펠러, 변속기 구입

*프로펠러와 변속기는 예산 금액 조정을 위해 1set씩만 구매하였고, 부족한 수량은 추후 LINC 사업단 지원금을 이용해 구매 예정

학과 총 지원금 500,000원에 대해 485,600원의 차액인 14,400원은 이후 실험을 위한 사무용품비로 사용 예정

NO.	상품명	규격	수량	단가	금액
1	IRON-MAN 650 Sports Quad COPTER	KIT/Retract/650mm	1	188,000	188,000
2	[DUALSKY] 12x5.5 MR Prop (Version.2)	12*5.5	1	20,800	20,800
3	픽스호크4 알루미늄케이스		1	220,000	220,000
4	XRotor Pro 40A 듀얼팩	40A	1	56,800	56,800
합 계				485,600	

- **지도교수님과 논의사항**

금주는 면담을 진행하지 않음

- **문제점:**

기술 구현을 위한 환경적 여건이 부족함(노트북 성능 문제)

TX2 및 Pixhawk 등의 제품이 구비되지 않음

- **해결방안:**

TX2 대신 TX1을 이용하여 환경 설계(TX2가 구비되는 대로 변경)

연구실에 있는 Pixhawk를 임시로 사용

- **팀원 별 실천사항(각 팀원에 부여된 역할을 명확히 명시할 것)**

김강산: ZED 카메라를 이용한 YOLO v5 구현

김송섭: RPLIDAR A3 센서를 이용한 Cartographer 구현

박보근: 드론의 동역학 모델링 조사

전동환: 자율비행 알고리즘 조사

전병륜: 시나리오 구체화 및 3D 모델링

- **다음 모임 시간/장소: 2021.03.31.(수) 18:00 경상대학교 공과대학 407동 202호**

*한 장으로 부족할 경우 표를 늘려서 사용할 것