

# 주 간 회 의 록

팀 명	천리안	차수	2차
일 시	2021년 03월 12일 수요일 18시 00분 - 22시 00분 ( 4시간 )		
장 소	경상대학교 공과대학 407동 315호		
참석자	김강산, 김송섭, 박보근, 전병륜, 전동환		
불참자	없음		
주요안건	제안서 작성		

## ● 지난주 진행상황

- 개요 및 견적서 작성
- 대회 준비

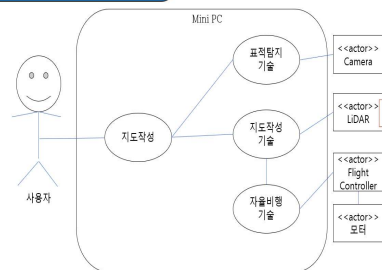
## ● 이번주 진행상황

### ▶ 제안서 작성

### - 유즈케이스 다이어그램, 명세서 작성

유즈케이스를 통해 이용자의 사용 사례에 대한 구체적인 시나리오를 작성하고 이용자와의 교류에 대한 정리된 사항을 다이어그램으로 나타내었다.

유즈케이스 다이어그램

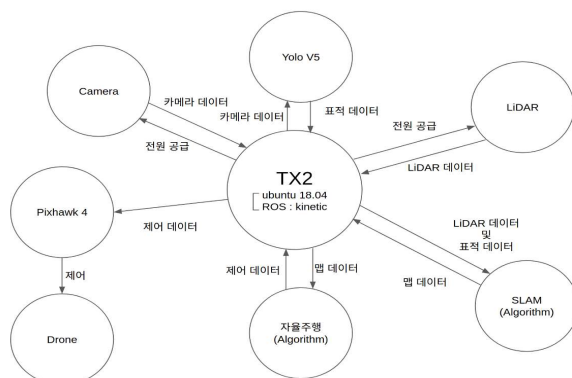


유즈케이스 명세서

시스템	한인아 드론
용스케이스명	지도작성
행태명	사용자
개요	사용자는 자율주행 및 SLAM 기술을 통해 지도를 확인한다.
제한 조건	시스템에 표적탐지 모듈이 적용 되어 있어야 한다.
기본 흐름	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 사용자는 드론 설정 명령을 내린다.</li> <li>2. 시스템은 Hovering을 시작한다.</li> <li>3. LIDAR는 Data를 수집한다.</li> <li>4. 시스템은 Data를 기반으로 SLAM을 시작한다.</li> <li>5. 시스템은 SLAM Data와 자율주행 알고리즘을 통해 주행한다.</li> <li>6. 시스템은 주어진 구역의 탐색이 모두 끝난 Data의 수집을 중지한다.</li> <li>7. 시스템은 탐와 위치로 돌아온다.</li> <li>8. 시스템은 현재위치에 도착한다.</li> </ol>
대체 흐름	기본 흐름 중에서 80%이상의 확률을 가진 표적이 인식되면 지도에 표시한다.
예외 흐름	기본 흐름 중에서 최대 비행시간의 절반이 지난후 기본흐름7번 이동한다.
시작 조건	사용자는 USB를 통해 수집된 Data를 확인한다.

### - 컨텍스트 다이어그램 작성

컨텍스트 다이어그램을 통해 드론의 전체적인 데이터 및 제어의 이동 경로를 표시하였다.



회의내용

- **지도교수님과 논의사항**

- 소프트웨어 아키텍처를 설계하기 위한 다이어그램 선정
- 팀원별 역할 분배를 더 확실히 하기
- 작성한 제안서 초안에 대한 피드백

- **문제점:** 오픈소스를 사용하기 때문에 시스템 내부의 자세한 상호작용을 다이어그램에 표현하기가 힘들

- **해결방안:** 오픈소스내에 자세한 상호작용을 나타내기보다는 더 상위 레벨의 다이어그램을 그림으로써 전체적인 흐름을 파악

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

제안서 전체의 목차에 대한 전반적인 내용 정리 : 박보근, 전병륜

각자 맡은 기술에 대한 세부적인 내용 작성, 다이어그램 작성 : 김강산(표적탐지), 김송섭(SLAM), 전동환(자율주행)

- **다음 모임 시간/장소:** 2021.03.17.(수) 18:00 경상대학교 공과대학 407동 202호

\*한 장으로 부족할 경우 표를 늘려서 사용할 것