

2주차 과제 (220817 ~ 220823)

: 센서, Linux

- 과제명: 센서 구성 및 시각화

- 내용:

- 센서들을 보드에서 검색하고, **.rules 파일**을 통해 포트를 등록하여 재부팅 시 센서들이 정상 동작 하도록 할 것.
 - 로봇에 장착되는 센서들 (Lidar, RGB-D)의 **Frame**을 구성하고, 재구성된 데이터를 **rviz**로 시각화 할 것.

- 센서:

- 보드: UP-squared N4200 (1EA)
 - <https://up-board.org/upsquared/specifications/>
 - Lidar: LSLiDAR-M10 (2EA)
 - <http://www.lslidar.com/en/tof/73>
 - RGB-D: Astra-stereo-u3 (1EA)
 - <https://shop.orbbec3d.com/Orbbec-Astra-Stereo-S-U3>

2주차 과제 (220817 ~ 220823)

: 센서, Linux

- 과제명: 센서 구성 및 시각화
 - 센서 위치 구성 예시

