								ネコ	계획한	일정																				
	화	수	목	금	토	일	월	화	수	목	금	토	일	월	화	수	목	금												
항목\날짜										12/5							12/12		קוש											
마이크로프로세서 결정																			Arduin	0										
통신 프로토콜 결정																			WiFi /	UART										
센서부 H/W 설계																														
구동부(모터) HW 설계																														
제어부 S/W 제작																			미정											
컨트롤러 어플 제작																			미정											
센서부 H/W 제작																														
구동부(모터) H/W 제작																														
PPT 준비																														
							1																							
							향후프	로세스 최	추가 및	실제 수형	행한 일	정																		
	화	수	목	금	토	일	월	화	수	목	금	토	일	월	화	수	목	금	토	일	월	화	수	목	금					
항목\날짜	11/26	11/27	11/28	11/29	11/30	12/1	12/2	12/3	12/4	12/5					12/10	12/11	12/12			12/15	12/16	12/17	12/18	12/19		비고				
마이크로프로세서 결정																										Raspberry Pi 사용	B 결정			
통신 프로토콜 결정																										WiFi / UART				
하드웨어 설계 및 부품 스펙 결정																														
설계계획서 작성																														
심신 안정을 위한 휴식																														
경로 탐색 및 주행 알고리즘 개발																														
부품 도착																														
라즈베리파이 개발환경 구축																										OS 설치/SSH/FTP(Samba)설치/VSCode연동				
센서 코딩																										아두이노에서 테스트, 파이썬으로 포팅				
메인보드 제작(센서+프로세서)																														
부품 위치 결정																										크기 안맞아서 쓰	레기통 새로 사음.			
하드웨어 조립																										쓰레기통 사서 서포터 및 브래킷 달고, 모터 장착함.				
모터 기초 동작 코딩																										모터드라이버 세	개 날려먹음.			
모터 구동 테스트																										모터 코딩과 병렬	·적으로 진행함. 상 d	는서 안맞는거랑 역상인 거 고려 안해/		
기능 통합 및 병렬처리 구현																										여태까지 해본 그	1 어떤 제어보다 빠른	제어 해봄 isolcpus사용.		
웹 개발																														
알고리즘 포팅 및 적용																														
앱 연동																														
신 구현 및 C 에서 병렬처리 구현																											시도해봄. 재밌더라.			
알고리즘 통합																										IPC사용해서 메도	리리 직접제어 할 때, :	Struct 하나 만들어두고 돌리니까 편했		
발표																														
이날이 미래관 도서	1관에 5	일어서 호	의했던	날.																										