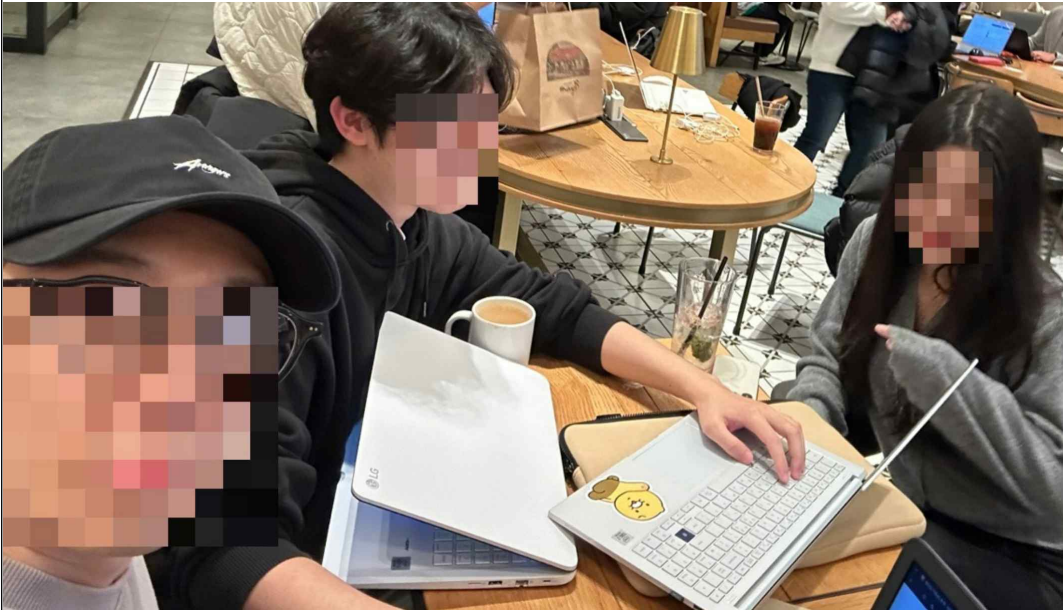


일시	2024. 11. 19 20:30~ 22:30	장소	구로디지털단지역 근처 카페
작성자	정승규	작성일	2024. 11. 19
참석자	정승규, 정창민, 정인선		
스터디 사진			
스터디 내용	이번 모임에서는 우선, 각자 맡은 기능의 구현을 위해 Clone Coding을 하는 과정 중 어려움이 있었던 부분과 에러 때문에 막혔던 부분에 대한 토의를 하였습니다. 패키지 의존성에 관련된 문제, public key 오류 등 다양한 에러와 고충이 있었지만, NAV2의 터틀봇 튜토리얼을 참고해서 Gazebo를 활용하여 맵을 생성하는 것에 성공했고, 생성된 맵에서 터틀봇이 LiDAR를 사용해 장애물을 탐지하여 Rviz에 이동가능한 구역을 맵핑하는 것까지 확인했습니다. 이후, 남은 일정과 스터디 모임 횟수에 대해 얘기해보았고 시험에 대비하여 프로젝트 계획에 변경이 필요하다고 판단하여 이에 대한 토의를 진행했습니다. 팀원 모두 다음 주에 있을 정기평가는 학습시간을 많이 필요로 할 것이라 판단하여, ROS 프로젝트를 잠시 중단하기로 했고, 그래서 차주 모임에서는, 각자 컴퓨터비전 강의 관련 복습, 정리한 내용을 토대로 한 스터디를 진행하기로 하였습니다.		