


캡스톤디자인 면담 확인서

팀원	조정현		
주제	클라우드 기반 자율주행 커넥티드 카트개발		
면담일시	2018. 10. 8.	지도교수	허의남 
면 담 내 용	<p>1. 기존연구 진행상황 확인</p> <p>1. 주행로 인식 복도 넓이 인식에 따른 가중치에 의한 중앙경로로의 주행 알고리즘을 사용하고 있으며, 여러 가지 변수가 많은 학교 건물 내의 환경에 따라 많은 오류가 발생한다.</p> <p>2. 장애물 인식 기본적으로 센서에 의한 하드웨어적인 인식에 의존하며, 센서의 특성상 단거리에서 인식가능하고, 멈춰있는 장애물에 대해서는 회피 주행을 하며, 움직이는 장애물에 대해서는 주행을 잠시 정지함으로써 장애물이 사라지기를 기다리는 방식으로 장애물 인식 및 회피, 카메라를 통한 전체적인 인식을 통해 예측적인 인식 필요</p> <p>3. 주행 경로 결정 복도 중앙의 QR코드를 인식함으로써 위치 정보와 다음 진행 방향 정보를 입력받고 그 정보를 바탕으로 다음 QR코드를 인식 하기 전까지 자율주행을 수행한다.</p> <p>2. 추후 진행 방향 제시</p> <p>카메라를 통한 실시간 영상에서 주행로와 장애물을 구별하여 인식 하는 알고리즘을 고안 및 개선하여, 이를 바탕으로 영상에서 장애물이 존재하는 주행로가 나타날시, 장애물을 고려한 최적의 주행경로를 재설정하고 주행하는 효율적인 자율주행을 목표로 삼는다.</p>		