**주간 진행 보고서**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 기간 | 2023.01.02.~2023.01.08 | | 3기 |
| 이 름 | 박중현 | 학 과 | 자동차공학과 |
| 학 번 | 201953040 | 사 진 |  |

**진행 사항**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | 과제 내용 | 진행사항 |
| 2023.01.02.(월) | 1.ROS환경설정  VMware설치  2.C언어 프로그래밍 | 1.미완료  2.완료  wndgua0468/C\_Programming (github.com) |
| 2023.01.03.(화) | 1.파일 입풀력 함수  2데이터 배열  3.VLF로봇 각도측정  4.VLF로봇 제자리회전 | 1.미완료  2.미완료  3.완료 :C\_Programming/2023.01.03 at main · wndgua0468/C\_Programming (github.com) |
| 2023.01.04.(수) | 1.ROS 1강2강 수강  2.파일 입출력 C언어  3.C언어 예제  4.박준성 교수님 과제 | 1.완료 C\_Programming/스크린샷 2023-01-09 오전 12.58.52.png at main · wndgua0468/C\_Programming (github.com)  2.  3.  4. 완료 C\_Programming/2023.01.04 at main · wndgua0468/C\_Programming (github.com) |
| 2023.01.05.(목) | 1.C언어 예제4,5  2.아두이노 직진 보정 프로그램  3.박준성 교수님 과제 | 1.미완료  2.완료 C\_Programming/wall.fillowing1.ino at main · wndgua0468/C\_Programming (github.com)  3.완료 C\_Programming/박준성 교수님과제 at main · wndgua0468/C\_Programming (github.com) |
| 2023.01.06.(금) | 1.VLF중앙 벽 따라가기  2.ROS교육 3일차 | 1. 미완료: C\_Programming/2023.01.06 at main · wndgua0468/C\_Programming (github.com)  2.미완료 |
| (주말)자기 주도  개별 사항 | 1. 박준성 교수님 과제  2.C언어 복습  3.C언어 예제 시험 복습 | 1.박준성 교수님 과제 완료  2.C언어 복습 완료  3. |

**미처리내역 및 사유**

|  |  |
| --- | --- |
| 미처리내역 | 사유 |
|  |  |

**특이사항**

|  |
| --- |
|  |

**개별 평가 및 자가 진단(개선점 등등)**

**내가 C언어 개념이 부족하고 숙달되지 않았다고 느겼다**

**2023.01.02월: 아직 맥os에서 VMware설치를 못했는데 빠르시일내에 설치하겠다.**

**2023.01.3화: VLF 로봇을 이동하고 멈추고 각도를 측정하는 방법을 해봄으로서 초음파센서의 원리와 각도계산 방법을 알게되었다.**

**2023.01.04수: ROS1강에서 설치방법 및 ROS에 대한 전반적인 지식을 배우게 되었습니다. Node구조체에 대한 전반적인 지식을 배웠으며 어떤 원리로 작동하는 지 알게 되었다.**

**2023.01.05목: VLF를 한쪽 벽을 기준으로 초음파센서로 옛날값과 현재값을 비교해 각도 계산후 직진하는 방법을 알게되었다.**

**2023.01.06금: VLF를 양쪽 벽 중앙에 위치해 앞으로 가는 코드를 작성하지 못함**

|  |
| --- |
|  |