개발 계획서(이그니션)

김 대 겸

- 1. 목표 : 자율주행 & 제스처를 통한 RC카 제어

- 2. 일정 (주차별)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **일정** | **개인 추진 내용** | **팀** |
| **1 (**12.27~31) | - Jetracer 소스코드 분석 및 이해  - Opencv, 자율주행 학습 관련 공부 |  |
| **2**  **(1.3~1.7)** | * Jetson racer 조립 및 구동. * 자율주행 학습 1 | - 주행 방식 정하기(트랙 or 콘) |
| **3**  **(1.10~1.14)** | * 자율주행 학습 2 * 제스쳐 제어 구현 1 |  |
| **4**  **(1.17~1.21)** | * 제스쳐 제어 구현 2 * 충돌 방지 알고리즘 구현 1 |  |
| **5**  **(1.24~1.28)** | * 디버깅 |  |
| **6**  **(1.31~)** | * 최종 주행 * 추가 기능 구현(가능하다면) | * 최종 레이싱 및 촬영 * 결과 보고서 작성 |

- 3. 개발 방법 및 도구

사용 툴 : Ros, pytorch, pycharm, ubuntu

장비 : Jetracer Kit, Webcam, ...etc