

2023년 4월 (1)차 회의록										
팀번호		6	주제명		Rocker bogie mechanism 기반 야외 배달용 로봇 개발					
지도교수			(인)		회의일시		2023년 3월 31 일			
참석팀원		송중헌, 김민재, 석영선, 김강현								
회의 내용		<div>- 발표내용</div> <div>3월 24일 날 진행된 캡스톤디자인 1차 발표에서 나온 피드백을 바탕으로 회의가 진행됨. 그때 나온 피드백으로는 한 축 제어의 가능여부, 조향문제, 라이다 센서의 위치, 구체화 된 설계 필요, 전복조건을 고려할 때 마찰력과 턱 넘을때의 토크 반영등이 있었음. 이것들을 고려하여 먼저</div> <div>• 조향문제 → 실무계 테스터 모델을 이용하여 로커보기의 바퀴구조에도 선회 조향이 잘 되나 테스트 진행</div> <div>• 구체화 된 설계 필요 → 솔리드웍스를 이용하여 우리 로봇만의 구조 설계</div> <div>• 전복조건을 고려할 때 마찰력과 턱 넘을때의 토크 반영 → 바퀴의 마찰력 반영 방법 공부</div> <div>를 진행하기로 함.</div> <div>- 진행 상황 및 계획</div> <div>테스터 모델 몸체 설계 완료. 회로 및 제어 완성 후 조향문제 여부 파악 예정</div> <div>대략적인 야외 배달용 로봇 설계 완료. 링크 길이 및 전체적인 크기는 계산 및 실험을 통하여 구한 다음 수정 예정</div> <div>- 교수님 피드백 및 과제</div> <div>중요하게 검토해야 할 설계 변수들을 더 고려해보고 자료들을 조금 더 조사해 본 후 link의 길이, 바퀴의 크기 등 관계식을 찾아보기</div>								
평가		평가항목	학습성과	1점	2점	3점	4점	5점		
		진척도 (계획대비 진척도)	PO4	계획대비 0~30%	계획대비 30~50%	계획대비 50~70%	계획대비 70~90%	계획대비 90~100%		
		의사소통능력 (진행상황설명능력)	PO7	팀원>20% 설명가능	팀원>40% 설명가능	팀원>60% 설명가능	팀원>80% 설명가능	팀원100% 설명가능		
		설계내용 (설계내용타당성)	PO3	매우 미흡함	다소 미흡함	추가검토 필요	타당함	매우 타당함		
		공학지식응용 (공학적 지식의 응용도)	PO1	매우낮음 0~30%	다소낮음 30~50%	보통 50~70%	다소높음 70~90%	매우높음 90~100%		
		합계								
3월	3월 (발표)	4월	4월	4월 (발표)	5월	5월	9월	9월 (발표)	10월	11월 (발표)
계획수립 및 자료조사	개념 설계	구체화 설계	상세 설계	상세 설계	최종 설계	부품 제작	제작및 조립	조립및 동작	작품 동작	최종 심사