



## 드론 프로젝트

임베디드스쿨1기

Lv1과정

2020. 12. 6

박하늘

# 1. 드론 환경 구성

## 1) 납땜 완료



# 1. 드론 환경 구성 - 시리얼 연결

## 2) 아두이노 보드와 시리얼 포트 선택 TEST

```
void setup() {  
  // put your setup code here, to run once:  
  Serial.begin(115200);  
}  
  
void loop() {  
  // put your main code here, to run repeatedly:  
  Serial.println("Hello! Let's make drone!");  
}
```

COM11

```
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!  
Hello! Let's make drone!
```

# 1. 드론 환경 구성 - HM10 BLE 통신 모듈

## 3) 통신 모듈 이해 및 모터 속도 테스트하기

```
19:10:29.206 Connecting to AIR1430 ...
19:10:34.079 Connected
19:10:35.820 1
19:10:35.883 1
19:10:35.883 ^M
19:10:35.883
19:10:35.883
19:10:37.548 3
19:10:37.598 3
19:10:37.598 ^M
19:10:37.598
19:10:37.598
19:10:40.063 5
19:10:40.152 5
19:10:40.152 ^M
19:10:40.152
19:10:40.152
```

수평좌	전진	수평우	I4	I5	I6	I7
좌이동	수평	우이동	J4	J5	J6	0
K1	후진	K3	K4	K5	K6	225
L1	L2	L3	L4	L5	L6	200
25	50	75	100	125	150	175



## 2. 12/7~12/11 일주일 테스트 계획

---

12/7 (월) : MPU6050 균형계의 이해와 테스트, Roll 각속도와 각도 하기

12/8~9 (화, 수) : 드론 균형잡기 - 각도, 회전속도 이해하기

12/10~11 (목, 금) : Pitch, Yaw 이해하기

12/12 (토) : 수업



감사합니다.