| **변수** | **의미** |
| --- | --- |
| **angle** | 조향값 |
| **speed** | 자동차의 주행 속도 |
| **setPoint** | fr센서 값을 유지할 기준이 되는 목표값 |
| **error** | 현재 setPoint에서 fr길이를 뺀 오차값 |
| **pTerm** | P제어를 이용해 도출한 결과 |
| **iTerm** | I제어를 이용해 도출한 결과 |
| **dTerm** | D제어를 이용해 도출한 결과 |
| **beforeT, afterT** | error값이 새로 갱신되기까지의 시간을 계산하기 위한 변수 |

| **angle** | 조향값 |
| --- | --- |
| **speed** | 자동차의 주행 속도 |
| **setPoint** | fr센서 값을 유지할 기준이 되는 목표값 |
| **error** | 현재 setPoint에서 fr길이를 뺀 오차값 |
| **pTerm** | P제어를 이용해 도출한 결과 |
| **iTerm** | I제어를 이용해 도출한 결과 |
| **dTerm** | D제어를 이용해 도출한 결과 |
| **beforeT, afterT** | error값이 새로 갱신되기까지의 시간을 계산하기 위한 변수 |