

5회차 회의록

회의 날짜: 11월 25일

모듈 구현 진도 확인

양효인(도트매트릭스): keil studio로 다 옮김

김준태 & 강진호 (이동): keil studio에서 서보모터 2개 연동 확인 + 라인트레이싱 센서로 u턴.

u턴할 때: 라인트레이싱 센서 2개에 모두 검정색인 경우에 돈다.

김동주(초음파 센서): STM32에서 구현 완료

서보모터의 움직임:

1초 동안 움직이고, 데이터 전송이 끝난 뒤에 다시 1초 동안 움직인다.

u턴할 땐 tx에서 계산