

11/06_회의록_설계1

변수명 제한:

- 서보모터: moter~
- 라인트레이싱: line~
- 초음파: sonic
- 도트매트릭스: dotmat

전체적인 흐름

아래를 반복한다.

1. 라인 트레이싱 감지
 - a. 감지된다면 180도 회전
2. 조향각 미세 수정
3. 전진
4. 초음파로 거리 측정
5. 도트 매트릭스

main 파일 내에서 사용되는 함수

```
// motor
void turnCw(float w);
void turnCcw(float w);

// 기계가 턴했는지 감지
int MOVING_STATE 0; // 0: stop, 1: DEPARTURE, 2: ARRIVING, 1:
```

과제

각자 맡은 역할에서 신호 수집하는 함수 만들어 오기.

보드의 주파수 설정(예상 최적값: 400MHz)확인해 보기