

6회차 회의록

회의 날짜: 11월 30일

초음파 구현

초음파 두 개 구현

라인트레이싱 구현

오른쪽 바퀴가 조금 더 돈다 ⇒ 라인트레이싱 센서 하나로 왼쪽만 감지하면 되긴 했음

해야할 일

서버

로봇에서 받아온 정보를 그대로 프론트로 옮기기. Tx와 프론트의 연결다리

프론트

UI 변경사항에 맞춰서 수정

로봇

사람 위치/존재 여부를 판단하지 않는다. 그냥 그대로 보내면 된다.

초음파 센서

2개로 변경. 양방향을 한꺼번에 받아야 한다.

도트매트릭스

초음파 센서가 2개니까 거리를 비교해서 한 쪽 값이 더 크면 반대쪽을 쳐다보도록 한다.

Tx → Rx

버퍼에 JSON 형식으로 보낸다.

1. 정방향, 역방향 (enum)

2. 로봇의 위치

3. 초음파 센서 값