

프로젝트 해피 시나리오

1. Start(작업시작)

(server) pi1, pi2 에게 시작 명령 전송

```
flag = false;

while
    string str = recv()
    if( str == start )
        flag = true;
    else if( str == stop )
        flag = false;

int step = 0;
thread()
{
    while( true )
    {
        while( flag )
        {
            switch( step )
            {
                case 0 :
                {
                    센서 확인
                    step++;
                }break;
                case 1 :
                {
                    컨베이어 동작
                    step++;
                }break;
            }

            if( flag == false )
                컨베이어 정지
        }
    }
}
```

2. 제품 확인

1. 제품 상태 확인 및 QR 코드 검증(10자리)
2. 1. 내용 서버로 전송

3. 제품 분류

1. 적외선 센서 확인
2. 컨베이어 벨트 정지
3. QR 코드 캡처 및 전송
4. 서버로 부터 제품 적합 확인 값 수신
5. 로봇 팔 분류 작업 시작
6. 서버에게 작업 완료 명령 전송