RcCar

**car1(첫번째 만든 차)-(19.03.20완료)**

블루투스 이름 : RC2 (PIN:1357) **이름 RC2로 수정-(19.03.20완료)**

왼쪽모터 : 흰색선 – 왼쪽 주황색선

오른쪽 모터 : 색상 반대인 케이블끼리 연결

**car2(두번째 만들어진 차) -(19.03.20완료)**

블루투스 이름 : RC1 (PIN:1357)//핀번호 수정예정 RC2랑 겹침

Android-RcCar**-(19.03.20완료)**

**차량 버튼(직진, 후진, 좌(직,후)진, 우(직,후)진, 스탑)(십자모양)**

상황

직진상태-> 좌,우 클릭 = 좌,우직진

후진상태-> 좌,우 클릭 = 좌,우후진

~~정지상태-> 좌,우 클릭 = 좌,우직진~~

정지상태-> 좌,우클릭 = 이동x**(19.03.20수정)**

**아두이노 블루투스와 연결**

**아두이노에 데이터 전송**

전진 버튼 1 : sendData 2

정지 버튼 2 : sendData 4

후진 버튼 3 : sendData 6

좌회전 버튼 4 : ~~전에 눌린 버튼이 1,2~~ 전,후진과 같이 눌러져있으면**(19.03.20수정)** sendData 1 아니면 sendData 5

우회전 버튼 5 : ~~전에 눌린 버튼이 1,2~~ 전,후진과 같이 눌러져있으면**(19.03.20수정)** sendData 3 아니면 sendData 7

Arduino-RcCar**-(19.03.20완료)**

**Parameter에 따른 모터 변경**

좌전진 1

전진 2

우전진 3

정지 4

좌후진 5

후진 6

우후진 7

Android-Sriver

**-로그인 Activity(아이디, 비밀번호 입력/로그인버튼)**

**-회원가입 Activity(아이디, 비밀번호, 이메일, 차량(여러대 추가가능하도록)입력/회원가입버튼)**

**-~~주차장출력~~ MainActivity(19.03.20추가)(사각 주차공간 출력(점유, 빈공간 출력)) (19.03.24완료)**

**-php로 PARKINGPOINT테이블 긁어오는거 확인함(19.03.20완료)**

**-ArrayList로 받은걸 알고리즘써서 정렬된 사각형 출력해야됨(19.03.20추가)**

-현재 x축 기준 첫번째 줄 드로우 확인함**(19.03.22추가)**

-Hint( 한자리(0 빈공간, 1 점유, 2 예약) + n자리(주차장배열번호) ) **(19.03.24추가)**

SQL-MySQL

**Sriver //MEMBER(TABLE)(ID, PW, EMAIL,CAR,GENDER)(19.03.20 수정)**

-ID 아이디

-PW 비밀번호

-EMAIL 이메일**(19.03.20 수정)**

-CAR 차량번호**(19.03.20 수정)**

-GENDER 성별**(19.03.20 수정)**

**~~Sriver //USERCARTABLE(TABLE)(ID, CAR) (19.03.20 삭제)~~**

~~-ID 아이디~~

~~-CAR 차량번호~~

**Sriver //Position(TABLE)(ID, CAR, POS)//차주가 여러대 가지고있을 수 있음**

-ID 아이디

-PW 비밀번호

-CAR 차량번호

-POS 위치 칸 DEFAULT 0

**Sriver //PARKINGPOINT(19.03.20수정)~~INIT~~(TABLE)(~~미정~~POINT, STARTX, STARTY, LENX, LENY(19.03.20추가))**

-사각주차공간(맨처음 카메라인식할 때)

-POINT index**(19.03.20 추가)**

-OCCUPY 점유(0 빈공간, 1 점유, 2 예약)**(19.03.24 추가)**

-STARTX 시작x좌표**(19.03.20 추가)**

-STARTY 시작y좌표**(19.03.20 추가)**

-LENX 사각형 길이**(19.03.20 추가)**

-LENY 사각형 높이**(19.03.20 추가)**

-OpenCV쪽이 밀려서 Test코드로 작성중**(19.03.22추가)**

PHP

로그인

회원가입

아이디중복체크

ParkingPoint.php**(19.03.20수정)**

-PARKINGPOINT의 POINT, OCCUPY**(19.03.24추가)**, STARTX, STARTY, LENX, LENY 전체를 가져옴**(19.03.20수정)**

OpenCV-Camera

**선택지점 화소 검출**

**-~~현재 은주컴에서 안돌아감 확인중(19.03.20)~~ 오류 수정안됨->노트북 빌려서 하기로함(19.03.22추가)**

**사각형 제일 큰거 찾은뒤 관심영역 설정**

**그레이 스케일 후 흰선 찾기**

**원근왜곡보정-Parameter(Point 4개)**

**SQL(PARKINGPOINT(19.03.20수정)~~INIT~~)에 저장**

**그외**

**RcCar 외부 틀 (트럭) (19.03.19완료)**

**세트장(19.03.18완료)**