RcCar

**car1(첫번째 만든 차, 트럭)**

블루투스 이름 : RC2 (PIN:1357)

왼쪽모터 : 흰색선 – 왼쪽 주황색선

오른쪽 모터 : 색상 반대인 케이블끼리 연결

**car2(두번째 만들어진 차)**

블루투스 이름 : RC1 (PIN:1357)

Android-RcCar

**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

**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 1,2이면 sendData 1 아니면 sendData 5

우회전 버튼 5 : 전에 눌린 버튼이 1,2이면 sendData 3 아니면 sendData 7

Arduino-RcCar

**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 Activity(사각 주차공간 출력(점유, 빈공간 출력)**

SQL-MySQL

**Sriver //Login(TABLE)(ID, PW)**

-ID 아이디

-PW 비밀번호

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

-ID 아이디

-PW 비밀번호

-CAR 차량번호

-POS 위치 칸 DEFAULT 0

**Sriver //INIT(TABLE)(미정)**

-사각주차공간(맨처음 카메라인식할 때)

PHP

로그인

회원가입

아이디중복체크

OpenCV-Camera

**선택지점 화소 검출**

**사각형 제일 큰거 찾은뒤 관심영역 설정**

**그레이 스케일 후 흰선 찾기**

**원근왜곡보정-Parameter(Point 4개)**

**SQL(INIT)에 저장**