

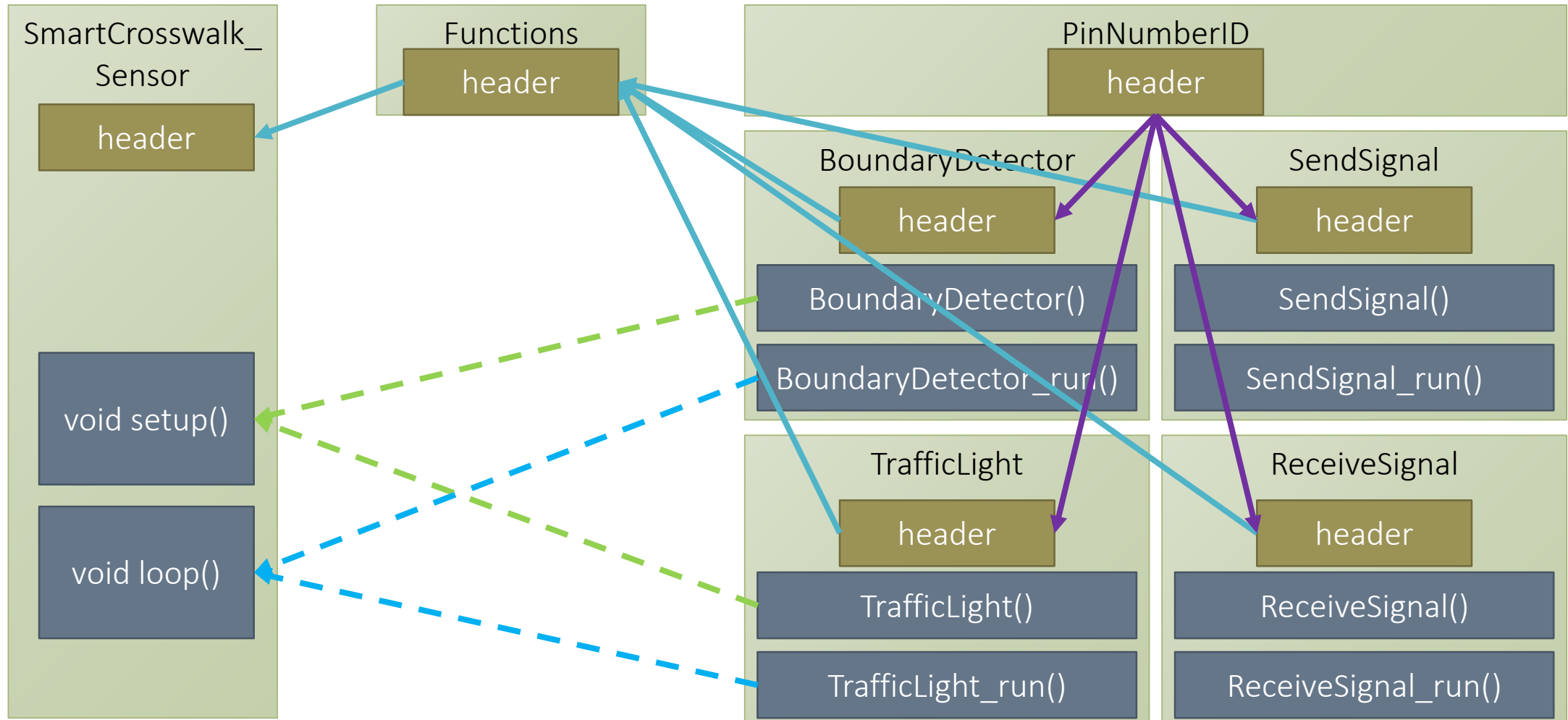
# SmartCrosswalk\_Sensor 개발 참고내용

Software & System Laboratory

대구가톨릭대학교

안광은 – 2016.07.02

# Call Graph



# 프로그램작성규칙

## A.cpp파일작성규칙

1. 함수는 외부에서 호출할 경우 "기능이름\_함수명()" 형태로 명명합니다.
2. 내부에서 사용하는 함수의 경우 "\_함수명()"으로 명명합니다.
3. 모든 함수는 "call by value"로 작업합니다. (그전에 call by ref가 되나 싶음..)
4. 모든 기능은 "기능이름()", "기능이름\_run()"이라는 함수를 필수로 생성해야하며 각각 아두이노의 setup(), loop()에서 호출합니다.
5. 각 함수를 구현할때 타인이 모호함이 예상되는 부분은 주석으로 설명을 달아둡니다.
6. "기능이름\_run()"은 반복작동하여야 될 부분에 사용되며 "기능이름()"은 처음 초기화 될 부분입니다. 그러므로 외부에서 호출될 함수들은 되도록 설정을 변경하는 용도로 사용하는 것을 추천합니다. "기능이름\_run()"

# 프로그램작성규칙(계속)

## h 파일작성규칙

1. 모든기능은 “기능이름()”, “기능이름\_run()”이라는 함수를 필수로 정의하여야 합니다.
2. 만든 기능의 헤더파일은 Functions.h에 등록이되어야 아두이노에서 사용이 가능합니다.
3. 테스트단계에서는 PinRegister.h를 생략하여 개발해도되나 업로드시에는 필수로 포함되어 있어야 함.

## B.SmartCrosswalk\_Sensor.cpp

1. 프로그램내에 최대한 직접적인 소스코드삽입은 피해주세요. 소스코드가 혼잡해질 수 있음.

# Github 업로드규칙

1. Functions폴더와 하위내용 및 SmarCrosswalk\_Sensor.cpp, SmarCrosswalk\_Sensor.h를 제외하고 나머지파일들은 올리지 않도록 해야됨.  
잘못된 ignore등록은 이클립스내의 아두이노 프로젝트가 꼬일 수 있음.

# Github 업로드 규칙(계속)

1. 개발 내용을 업로드할 때는 develop 브랜치에 pull request를 요청합니다.
2. 문제점이나 작업한 결과물은 할당받은 upstream issue에 코멘트로 등록을 합니다.

# 파일 설명

파일 설명은 각 파일의 주석에 설명이 되어 있습니다.