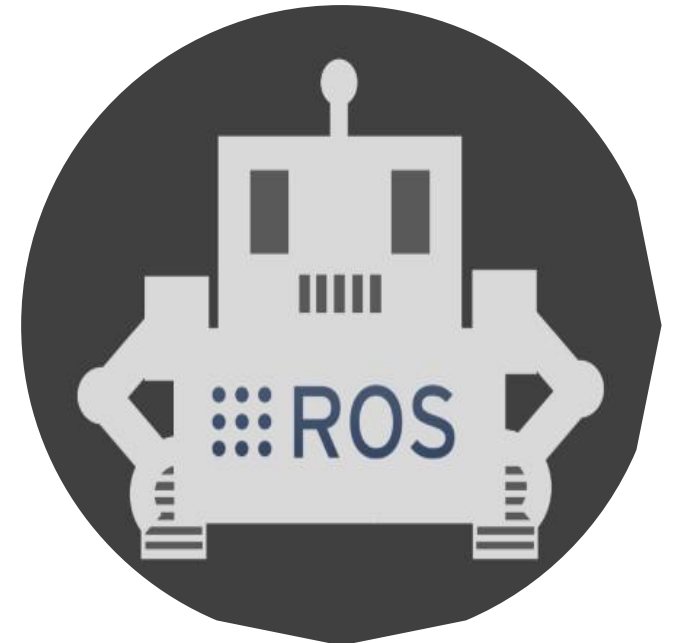


허스키 렌즈

Chapter 4. 아두이노 RC카 자율주행

구선생 로보틱스



강의 자료 다운로드



허스키 렌즈 강의자료

<https://github.com/DoveSensei/HaskyLensNote>

아두이노 IDE 다운로드

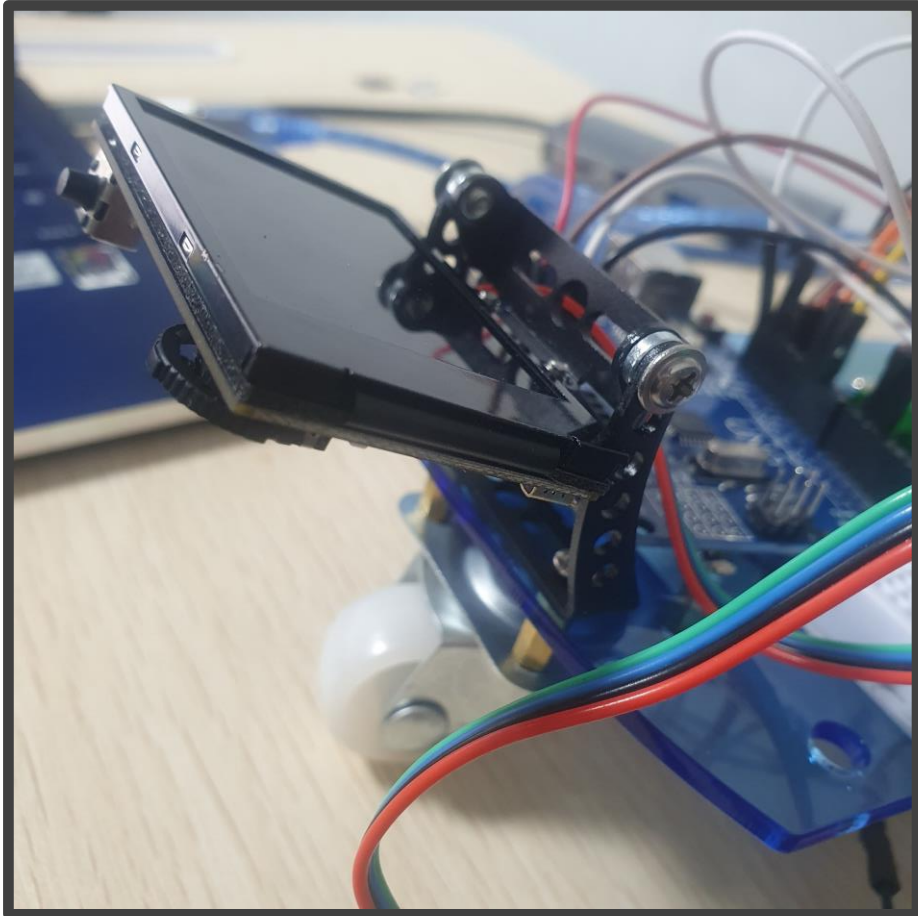


아두이노 IDE 1.8.19

https://drive.google.com/file/d/1rPPIpaOf8Q8_wu0cSPTsRPE62SCoYmQe/view

자율주행

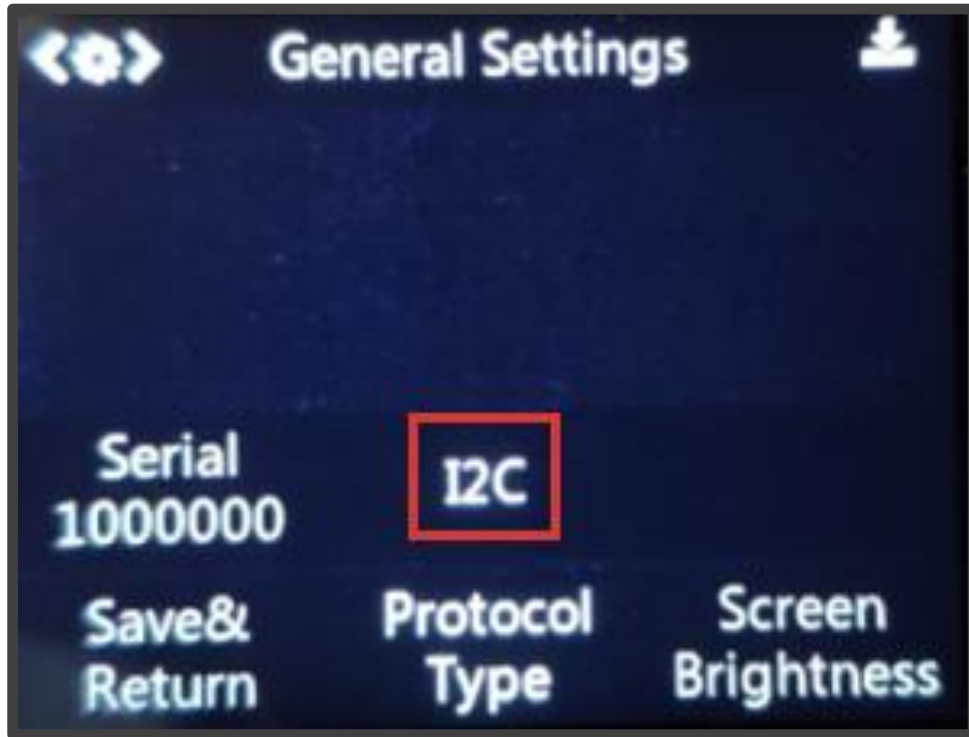
허스키 렌즈 조립



아두이노 RC카의 정면에
사진과 같이 카메라가 바닥을 향하도록
허스키 렌즈 조립

자율주행

허스키 렌즈 설정



General Settings 에서
Protocol Type I2C 설정 후
Save&Return

자율주행

허스키 렌즈 설정



Line Tracking 설정 후
Function Button 길게 눌러
Learn Multiple 비 활성화 후
Save&Return



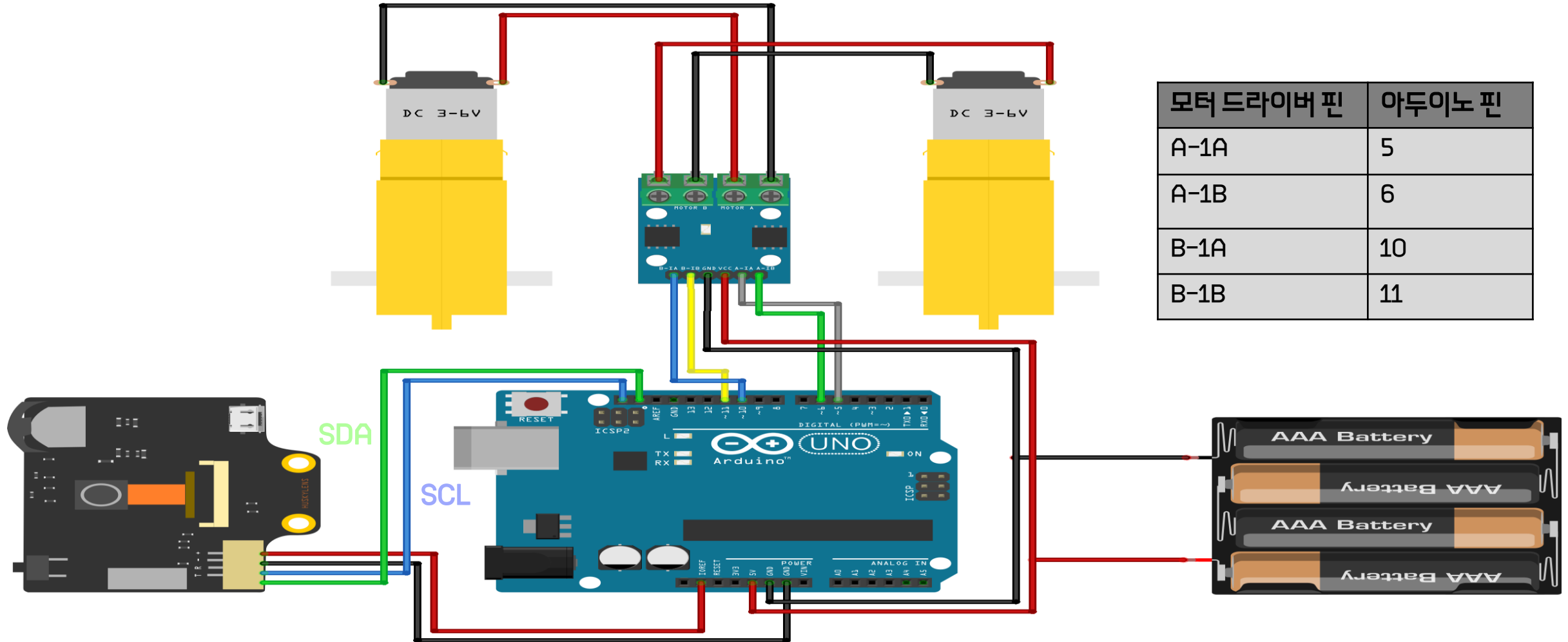
+ 줄 라인에 두고
Learning Button 누르기



예측 되는 화살표
방향 출력

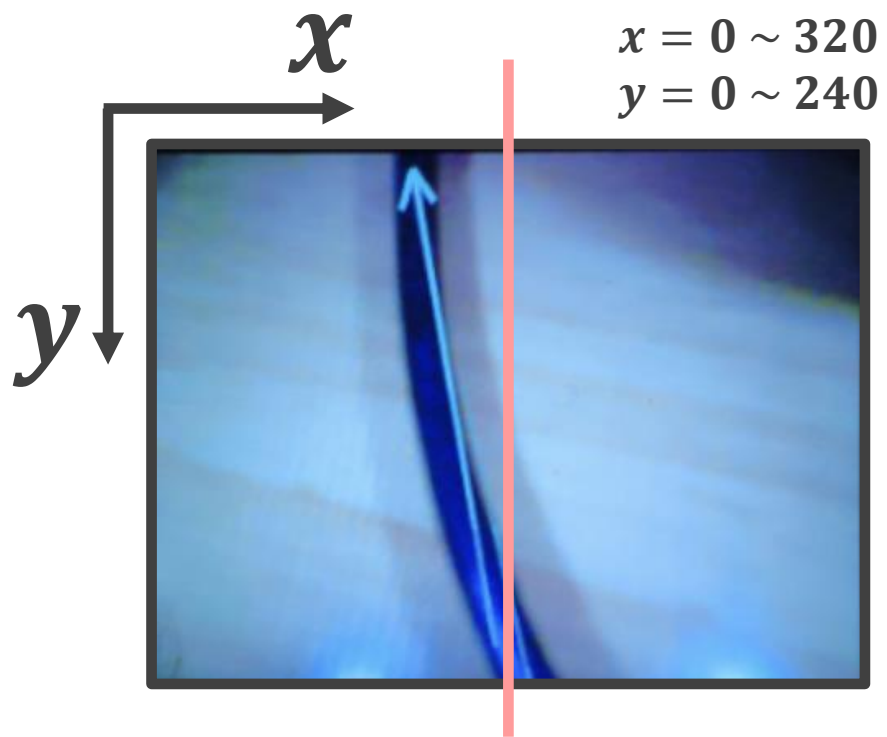
자율주행

회로도

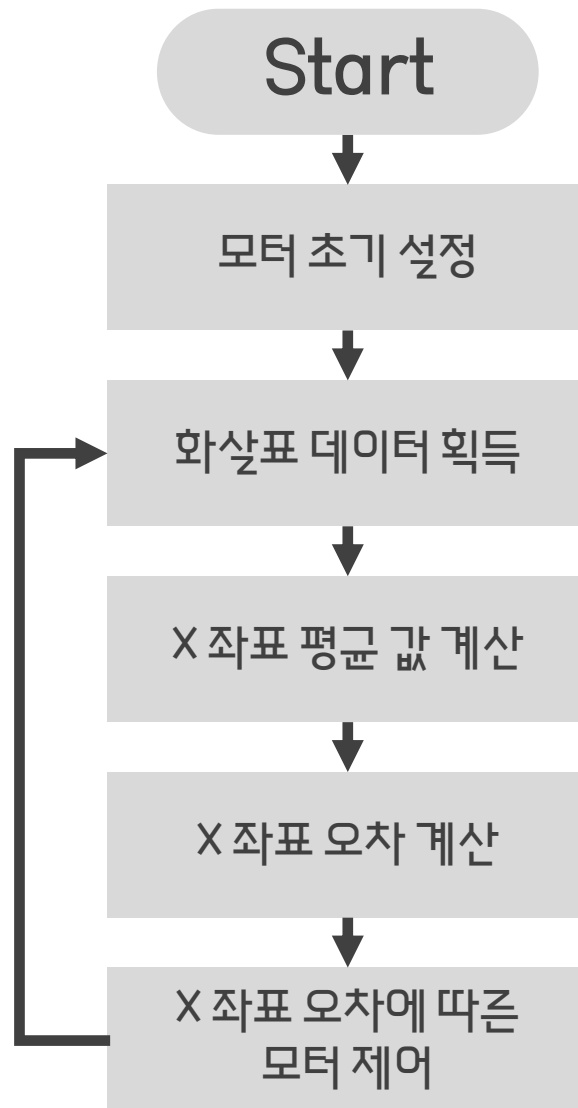


자율주행

알고리즘 및 소스코드 작성



모터를 제어하여
화살표가 가운데로 오도록 한다.



LineTracerEmpty.ino
소스코드 파일을 이용하여 작성

감사합니다

구선생 로보틱스

