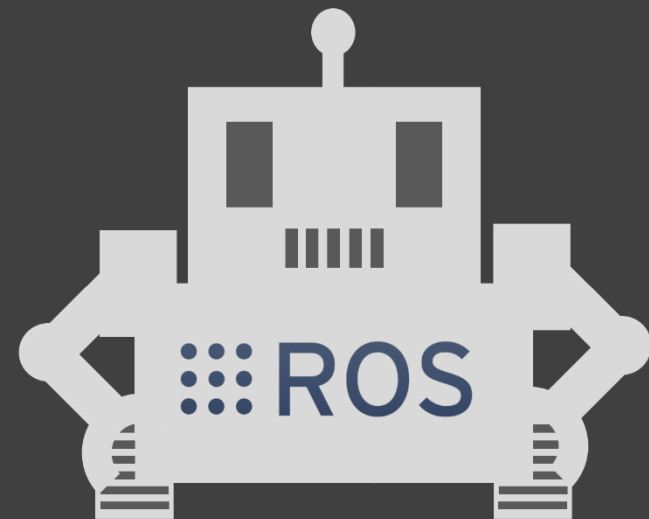


# 허스키 렌즈

## Chapter 4. 아두이노 RC카 자율주행

구선생 로보틱스



# 강의 자료 다운로드

---



허스키 렌즈 강의자료

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

# 아두이노 IDE 다운로드

---

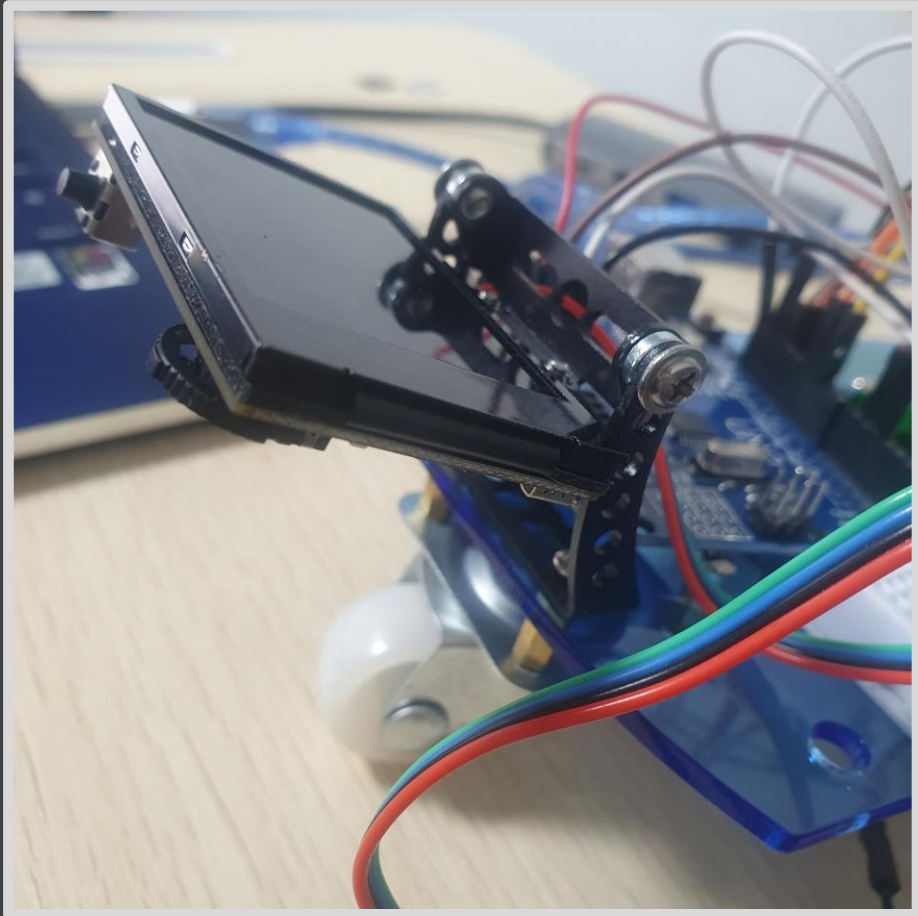


아두이노 IDE 1.8.19

[https://drive.google.com/file/d/1rPPIpaOf8Q8\\_wu0cSPTsRPE62SCoYmQe/view](https://drive.google.com/file/d/1rPPIpaOf8Q8_wu0cSPTsRPE62SCoYmQe/view)

# 자율주행

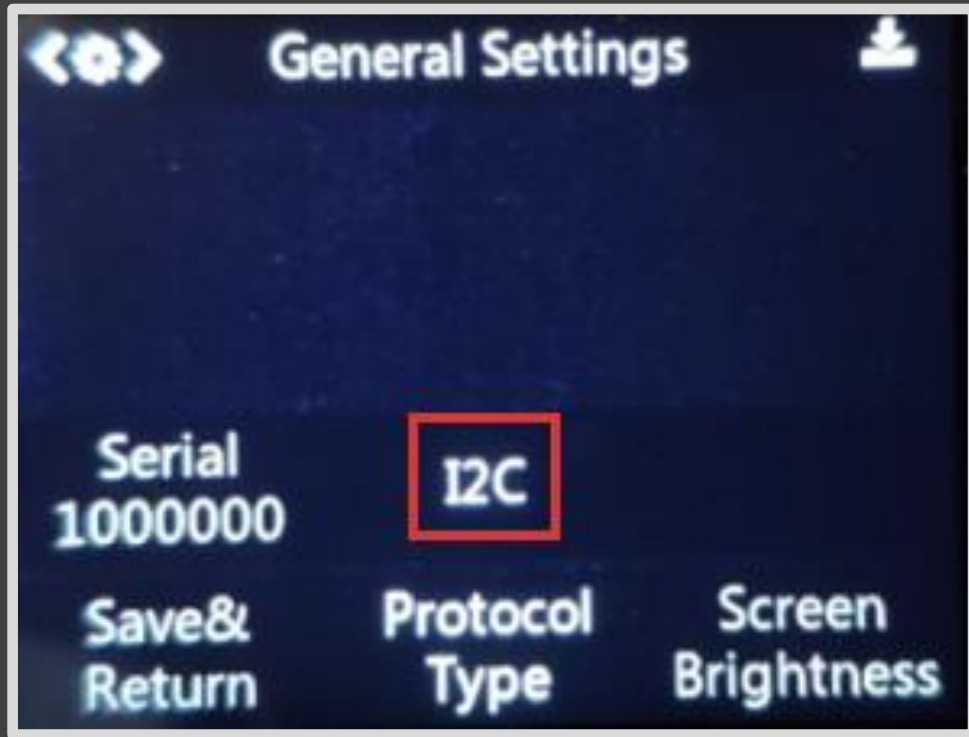
## 허스키 렌즈 조립



아두이노 RC카의 정면에  
사진과 같이 카메라가 바닥을 향하도록  
허스키 렌즈 조립

# 자율주행

## 허스키 렌즈 설정



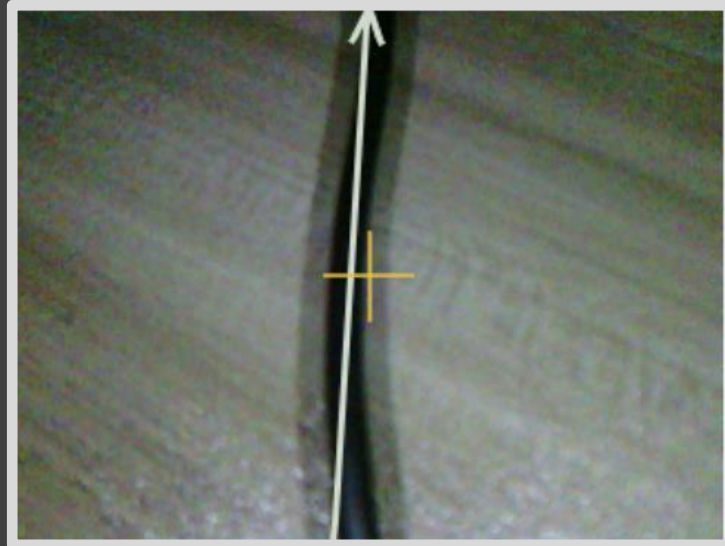
General Settings 에서  
Protocol Type I2C 설정 후  
Save&Return

# 자율주행

## 허스키 렌즈 설정



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



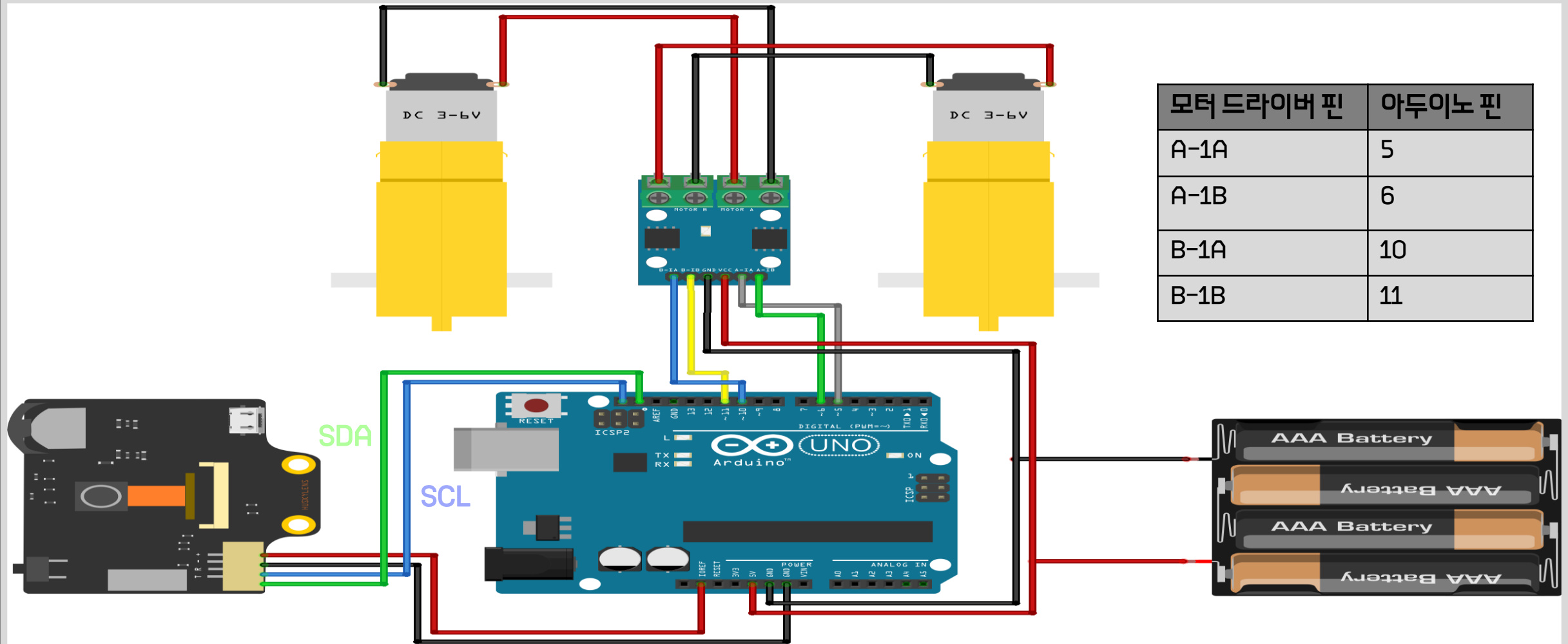
+ 를 라인에 두고  
Learning Button 누르기



예측 되는 화살표  
방향 출력

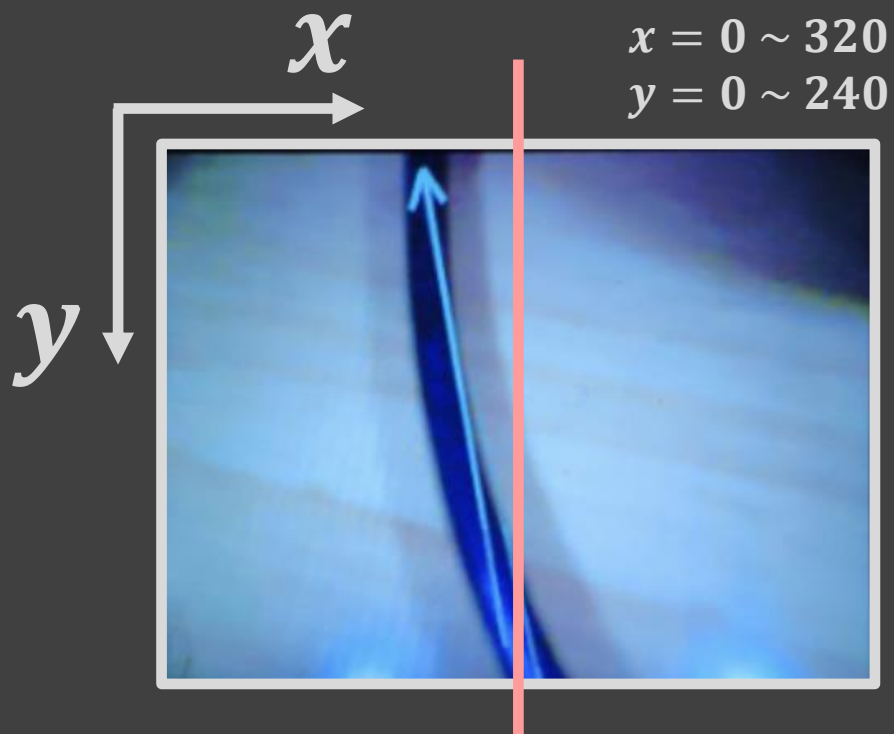
# 자율주행

## 회로도



# 자율주행

## 알고리즘 및 소스코드 작성



모터를 제어하여  
화살표가 가운데로 오도록 한다.



LineTracerEmpty.ino  
소스코드 파일을 이용하여 작성



# 감사합니다

구선생 로보틱스

