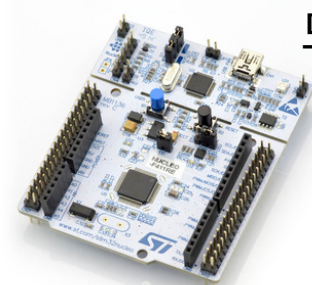
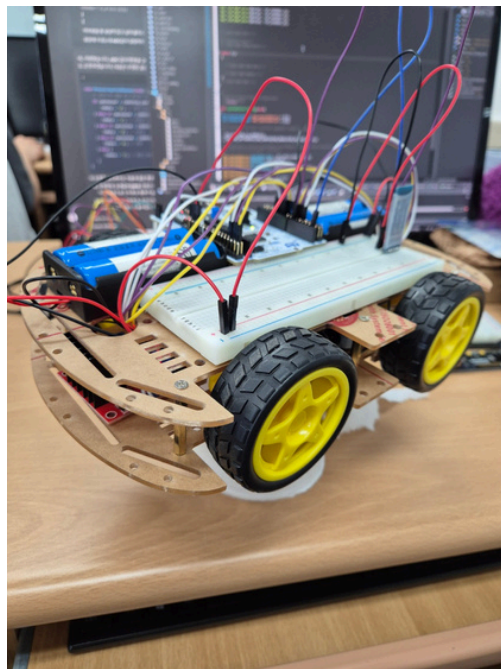


STM32 무선 RC CAR

목 표

1. 모듈 이해
2. 블루투스 (UART통신)
3. 아날로그(ADC)



모터 드라이브, 슬레이브 블루투스

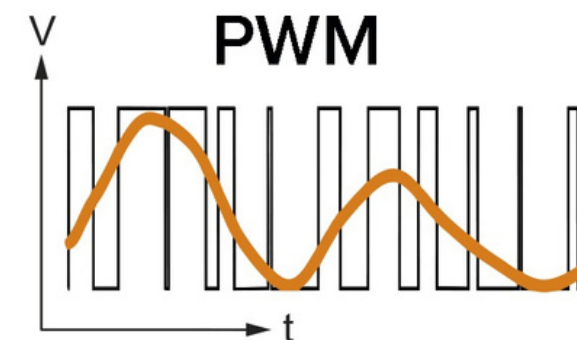


조이스틱, 마스터 블루투스

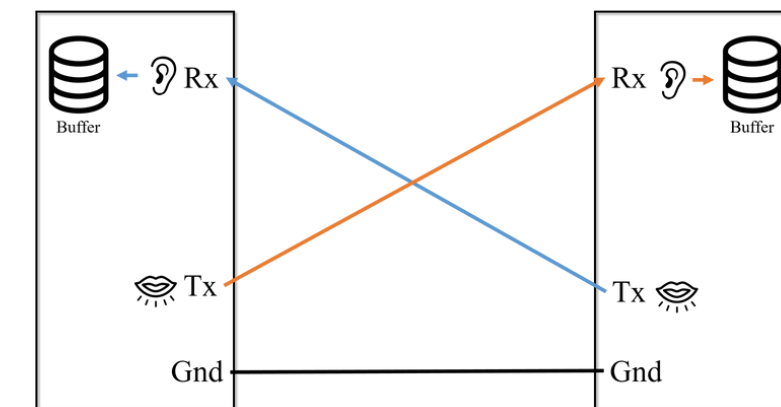


학습

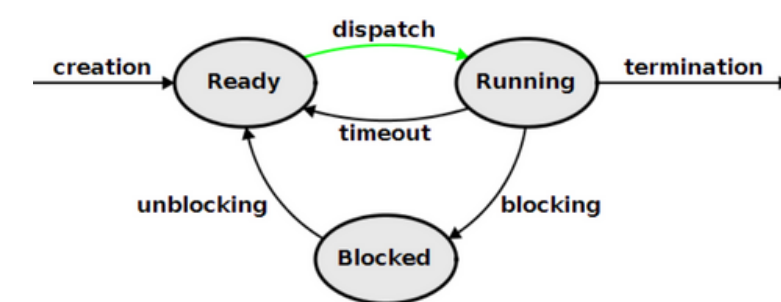
PWM을 이용한 속도 조절



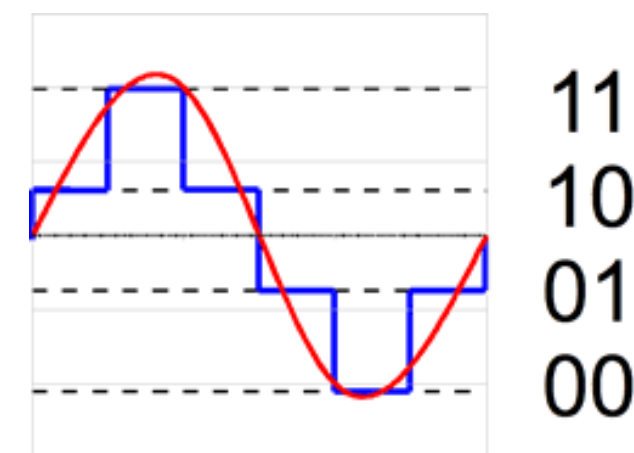
마스터&슬레이브 블루투스 설정



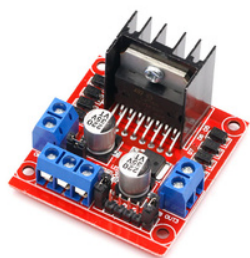
인터럽트 발생 처리



아날로그 값(ADC)

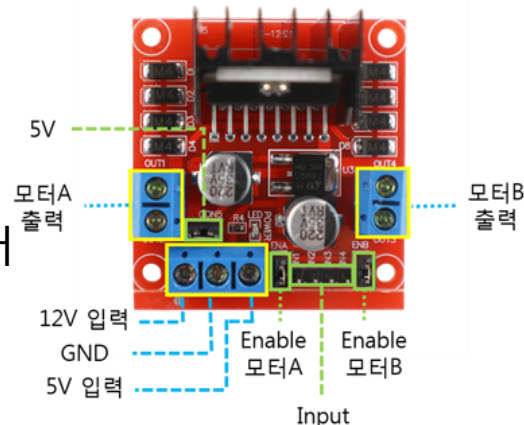


모듈 이해



모터 드라이브 회전

입력 신호, 출력 신호 바퀴 방향 조절
PWM를 이용한 바퀴 회전 속도 제어
모터 입력 값 변화 확인



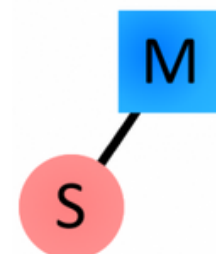
프로그램 순서

1. 이름, 주소 지정
슬레이브 블루투스
2. 마스터 블루투스
지정된 이름, 주소로 자동 연결
3. 조이스틱 특정 값
특정 알파벳으로 정의
알파벳값 송신
4. 알파벳값 수신
모터 드라이브 회전 방향
속도 조절



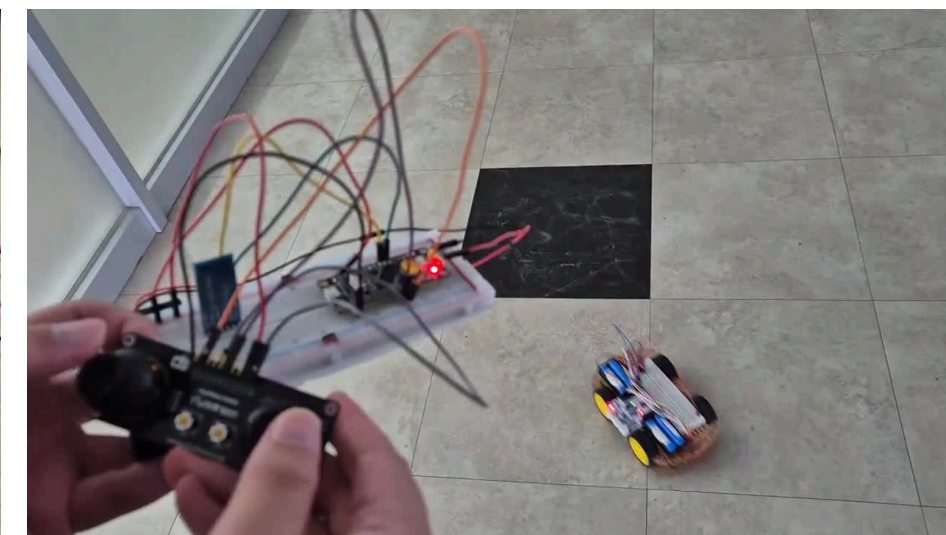
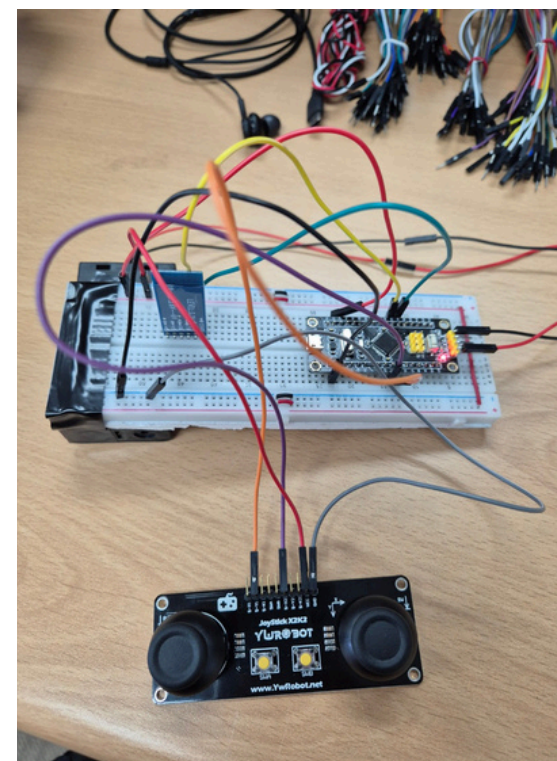
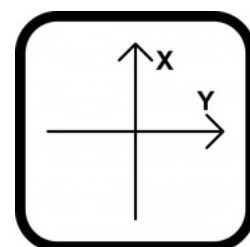
마스터& 슬레이브 블루투스 통신

USB 포트(컴퓨터 통신)
핸드폰 포트(어플과 통신)
마스터&슬레이브 블루투스(블루투스 모듈 통신)



조이스틱 활용

아날로그 값 (ADC)
사용자에 의한 값 변화 확인



STM32_무선 RC CAR