**<sigData.h>**

signal 구조체에 위도, 경도 변수 추가

**<carData.h>**

gpsInfo 구조체 (gps모듈로 수신된 위도, 경도 데이터 저장) 추가

carData 구조체 내 curX, curY 삭제 -> gpsInfo gps 변수 추가

**<car.c>**

curX, curY 변수값 삭제

cData.gps.latitude = 37.346756;

cData.gps.longtitude = 126.736206;

테스팅 값 설정

**<controller.c>**

신호등 번호 값 도출에 필요한 함수 추가

// 신호등 번호 및 gps 값 초기화

void initSignal();

// 신호등 번호 값 + 신호 요구 값 (직진, 좌회전) 도출

void makeSigSt(sigSt \*);

// gps 매핑함수

int gps\_mapping(float, float);

// 벡터 사이 각 도출

float GetAngleBetweenTwoVectors(float, float, float, float);