미래형자동차 교육 워크샵

Subject: 개발환경 구축

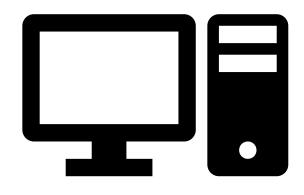
Embedded System Lab.



■PC 하드웨어 환경



운영체제: Window10



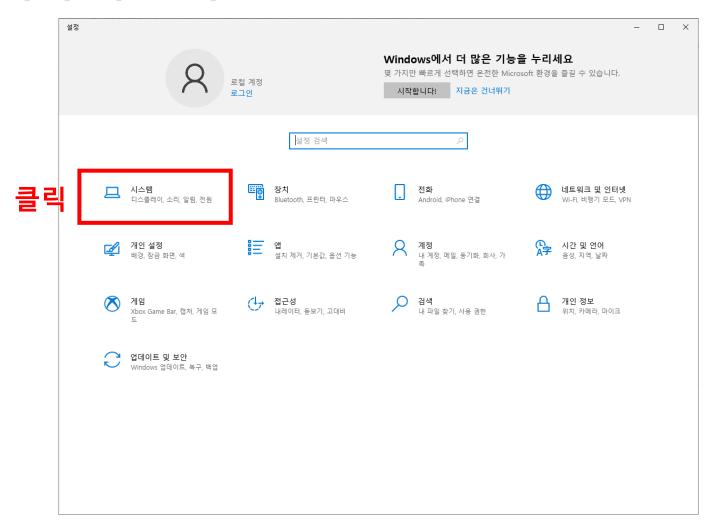
아키텍쳐: x86, x64

■PC 하드웨어 사양 확인

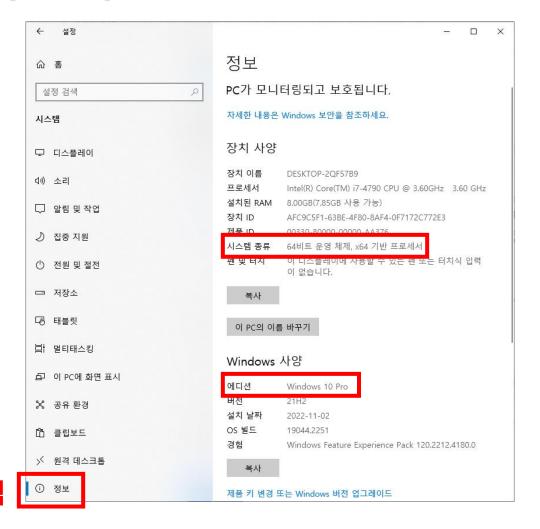
모두 앱 문서 웹 더보기▼ * 설정 ★ Office 언어 기본 설정 학교 및 웹 검색 夕 설정 - 학교 및 웹 결과 보기 □ 열기 ♪ 설정:제어판 → 시작 화면에 고정 → 작업 표시줄에 고정 ○ 설정변경 ₩ 앱 설정 으 설정찾기 ○ 설정 업데이트 및 보안 夕 설정 초기화 설정 (4+) ♪ 설정



■PC 하드웨어 사양 확인



■PC 하드웨어 사양 확인



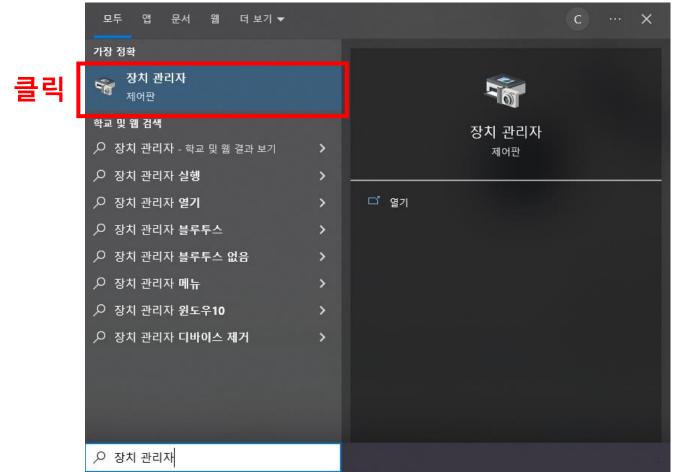
■라이다(LiDAR)



짧은 선을 PC에 연결



■라이다 장치 인식 확인



■라이다 장치 인식 확인



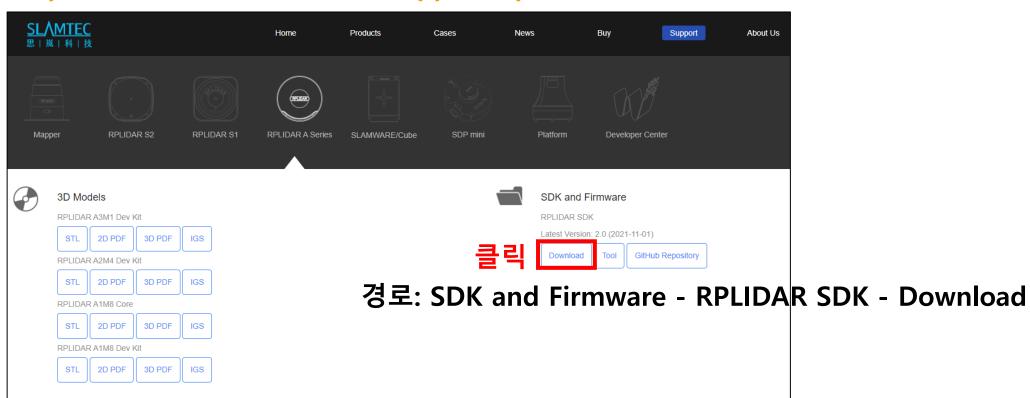
기타장치 CP2102 USB 인식 확인 인식 안될 시, 라이다 USB 포트 연결 확인



■라이다 드라이버 설치

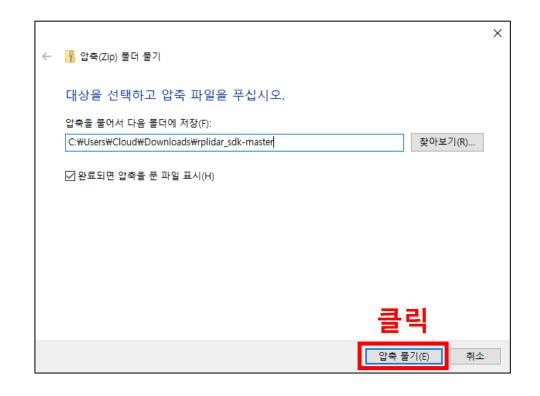
다운로드 페이지:

https://www.slamtec.com/en/support#rplidar-a-series

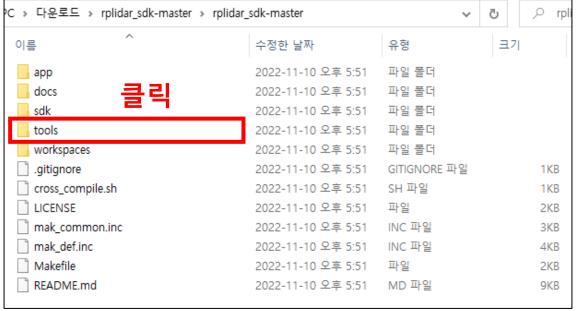


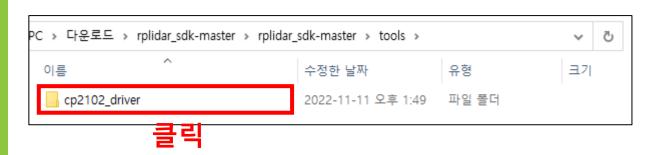


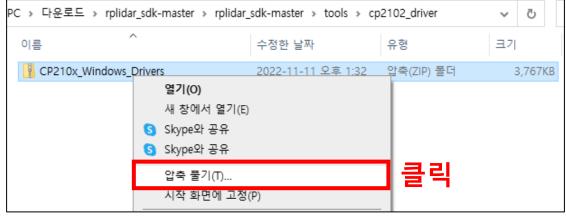
















PC 사양에 맞는 프로그램 실행

■라이다 드라이버 설치





클릭

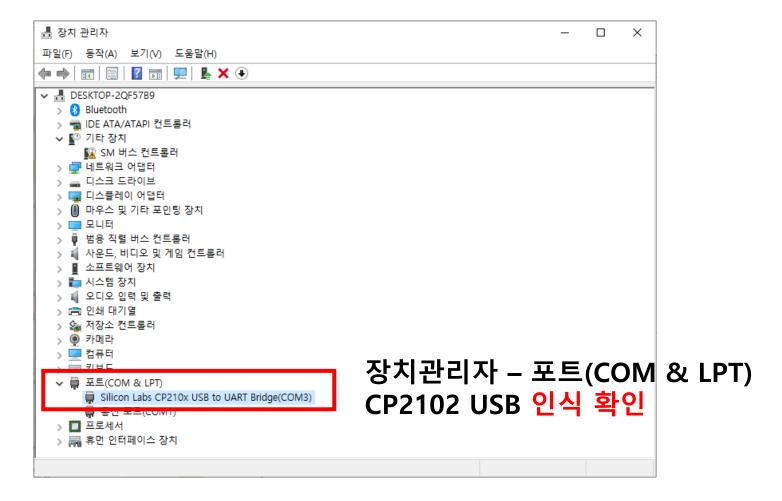
동의함 체크 후 다음







■라이다 장치 인식 확인



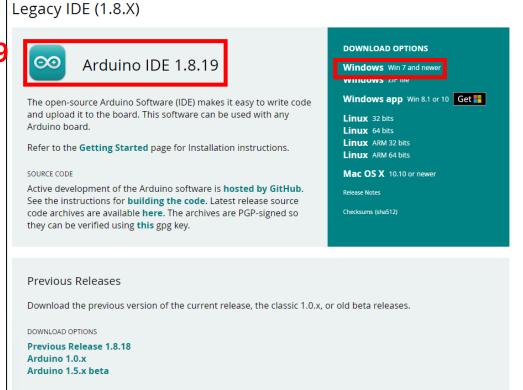


■Arduino IDE 설치

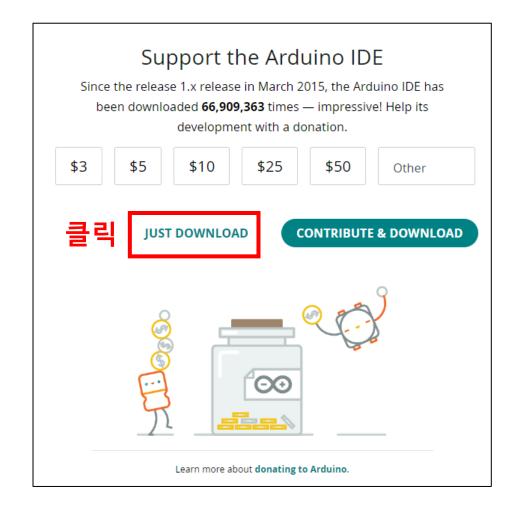
다운로드 페이지:

https://www.arduino.cc/en/software

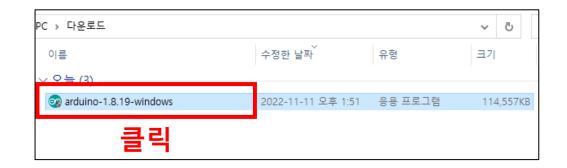
Arduino IDE 1.8.19 버전 확인



Windows Win 7 and newer 클릭 후 다운로드



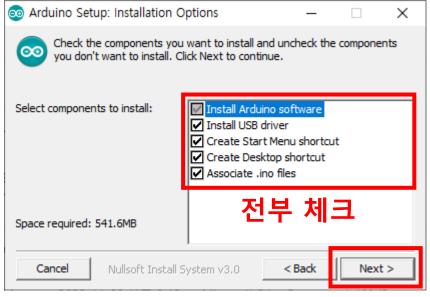




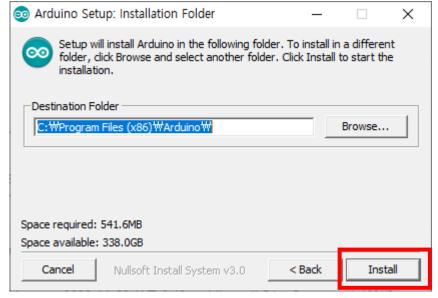
















■Arduino IDE 설치

장치 소프트웨어 설치 알림 뜰 시, 모두 설치

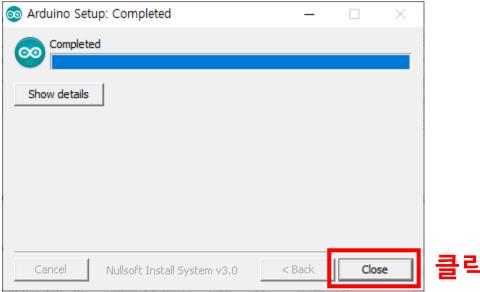




■Arduino IDE 설치

장치 소프트웨어 설치 알림 뜰 시, 모두 설치

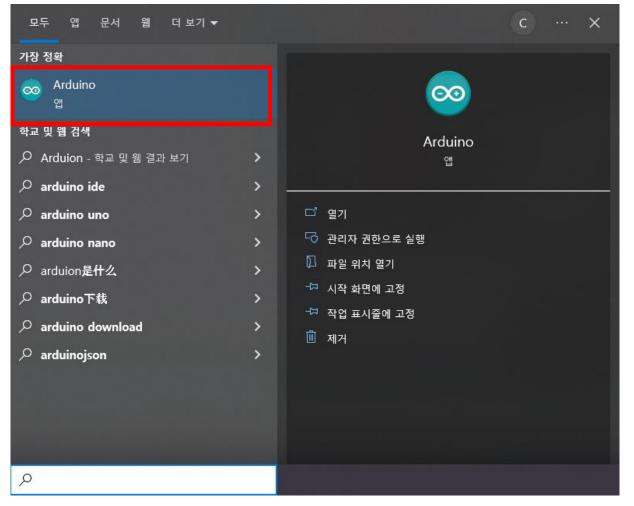






■Arduino IDE 설치

Arduino 실행









■Arduino IDE 초기 화면

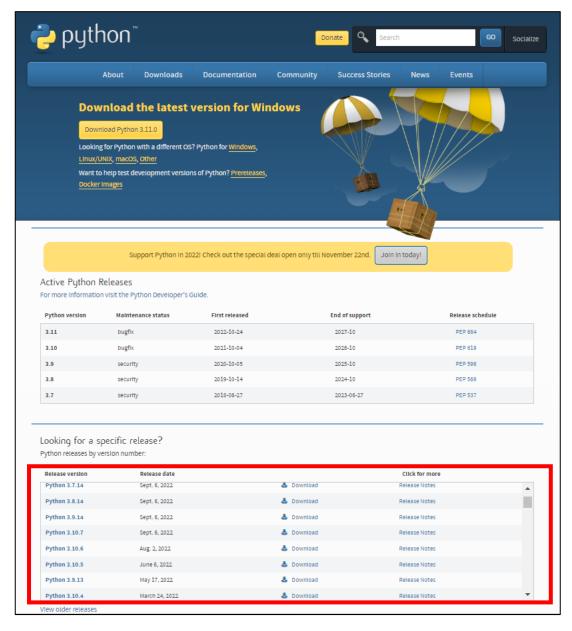
```
o sketch_nov11a | 아두이노 1.8.19
파일 편집 스케치 툴 도움말
                                                        Ø
  sketch_nov11a
  // put your setup code here, to run once:
void loop() {
 // put your main code here, to run repeatedly:
     업데이트가 가능합니다 <u>라이브러리</u> ★
```

■Python 설치

다운로드 페이지:

https://www.python.org/downloads/

설치 할 버전 선택하여 다운로드





■Python 설치

다운로드 페이지:

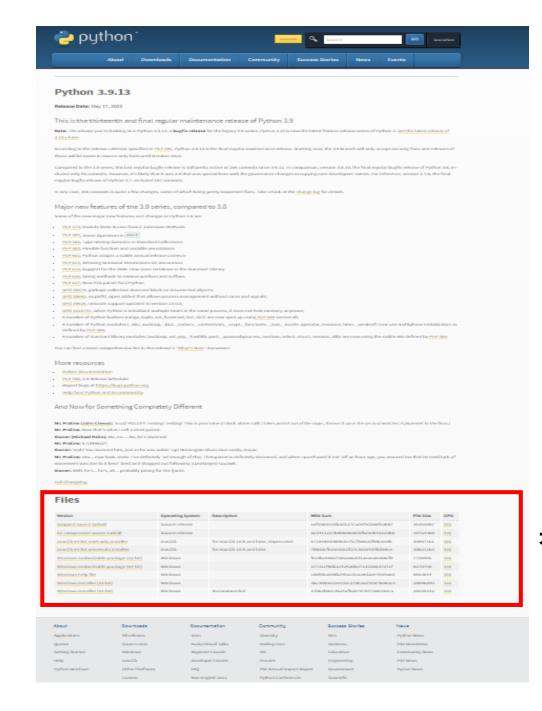
https://www.python.org/downloads/



본 교육에서는 3.9.13 버전을 활용합니다. Download 클릭



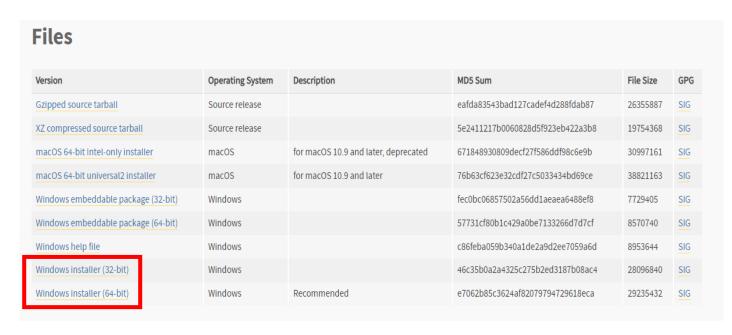
■Python 설치



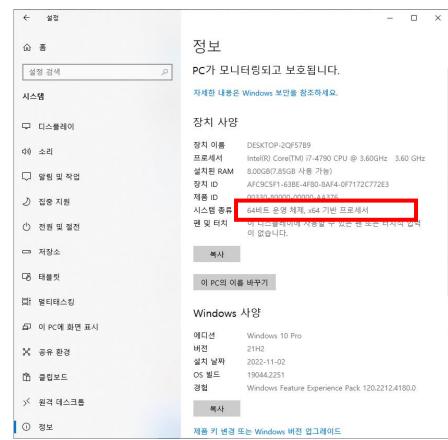
창 아래쪽 Files 확인



■Python 설치



본인 PC 하드웨어 사양(64bit, 32bit) 선택

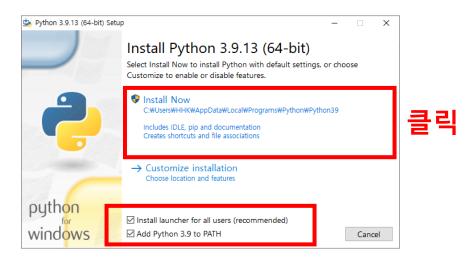


하드웨어 사양 본 교육자료 첫 부분(page 5)에서 확인

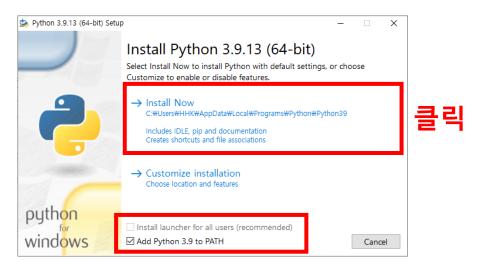


■Python 설치





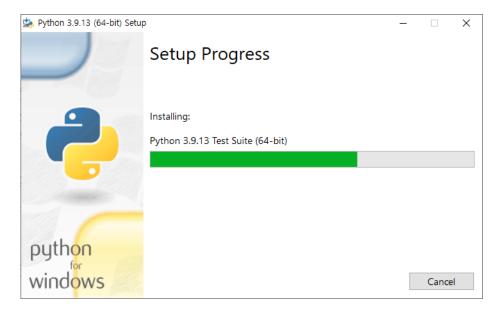
체크박스 둘 다 활성화 되어 있는 경우 둘 다 체크



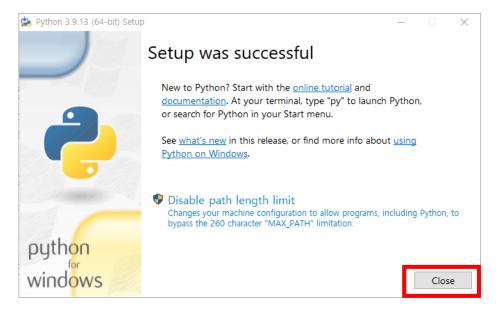
하나만 활성화 되어있는 경우 아래 것만 체크



■Python 설치



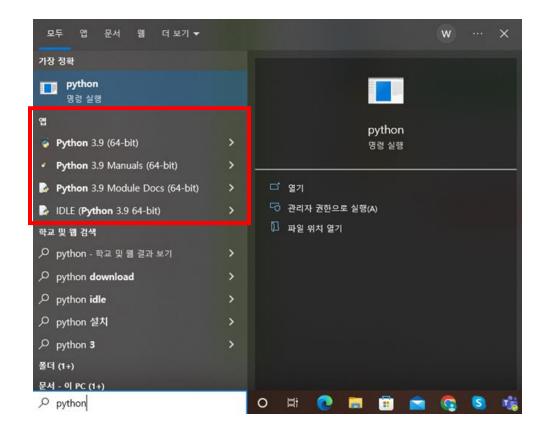
설치 중 화면







■Python 설치



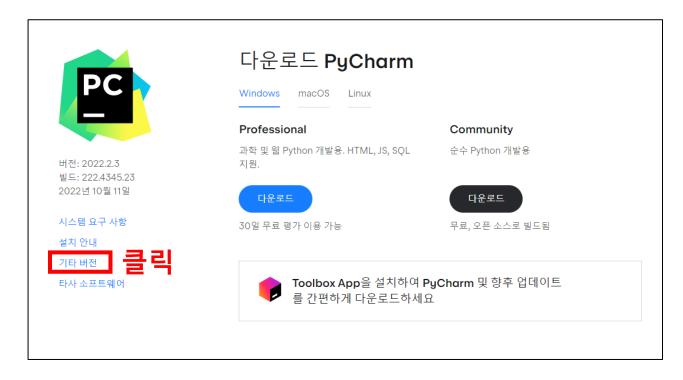
Python 검색 후 설치 완료되었는지 확인

PyCharm

■PyCharm 설치

다운로드 페이지:

https://www.jetbrains.com/kokr/pycharm/download/#section=windows

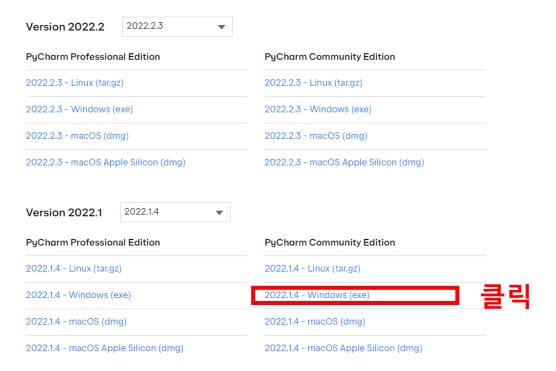




PyCharm

■PyCharm 설치

기타 버전

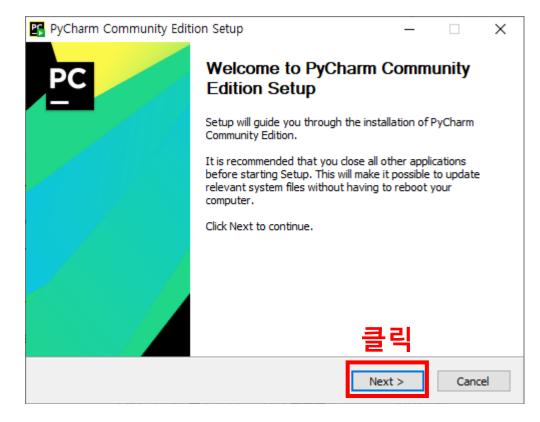




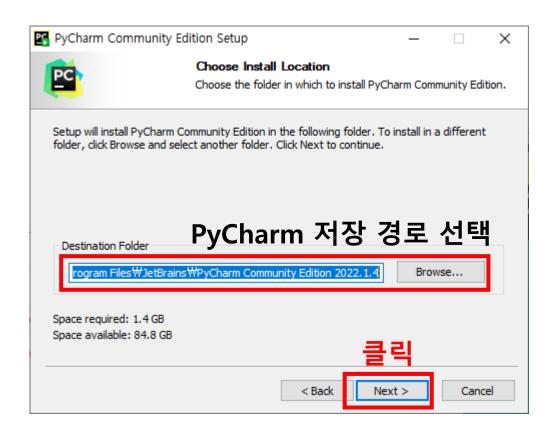
PyCharm

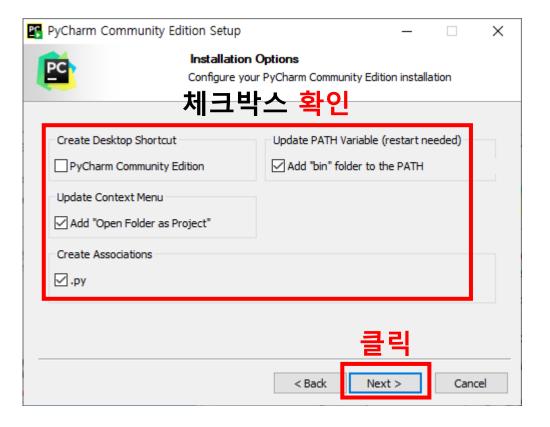
■PyCharm 설치





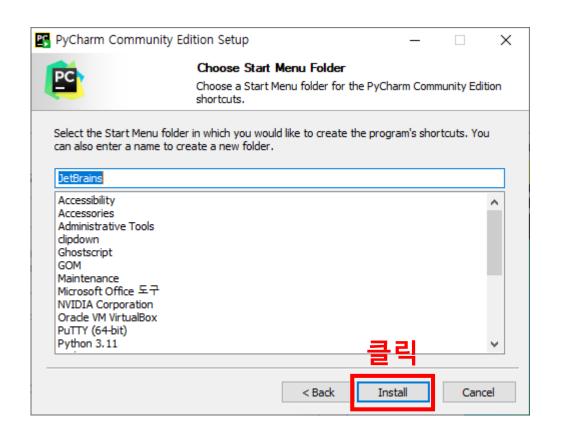
■PyCharm 설치

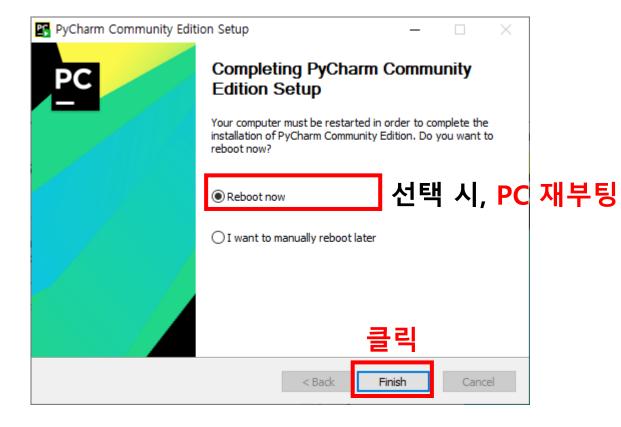






■PyCharm 설치

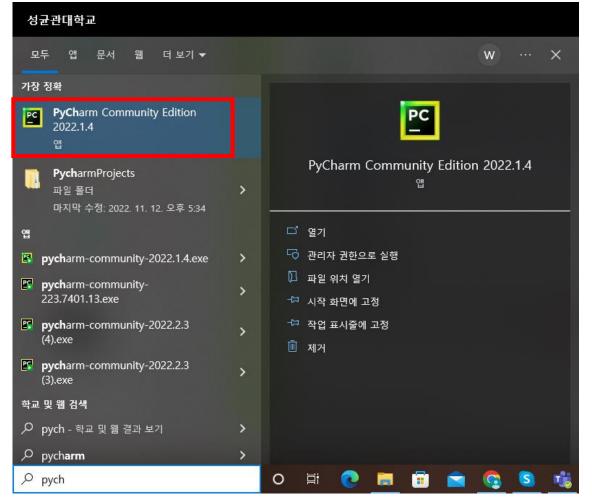




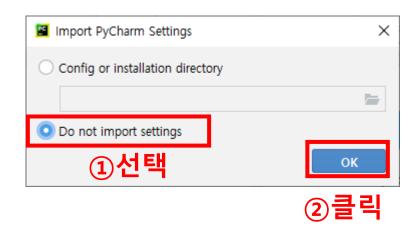


■Interpreter 설정

PyCharm 실행



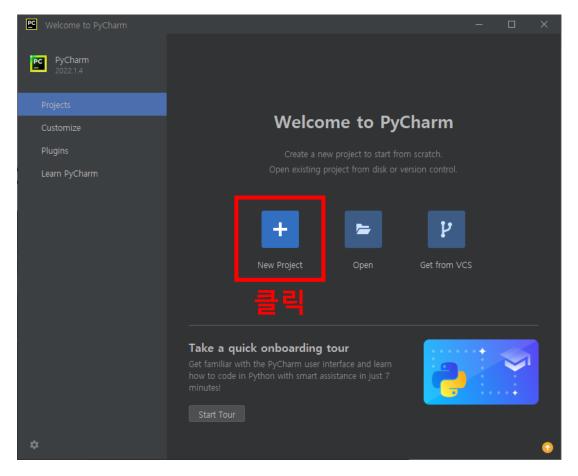


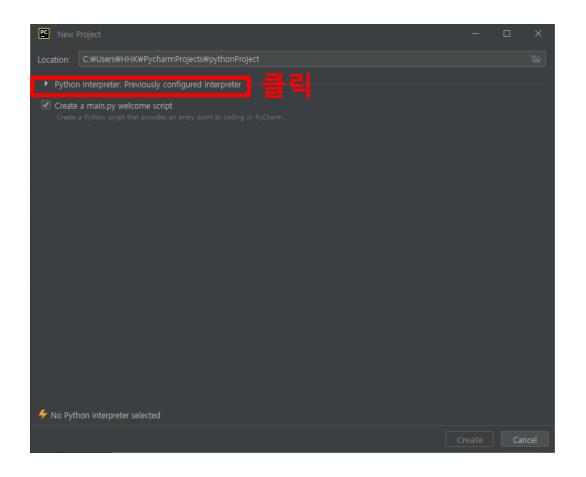




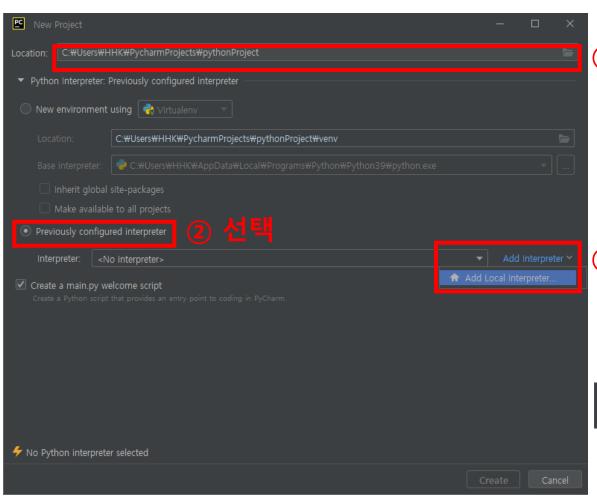








■Interpreter 설정



① 프로젝트 파일 폴더 위치 지정 (초기값 유지)

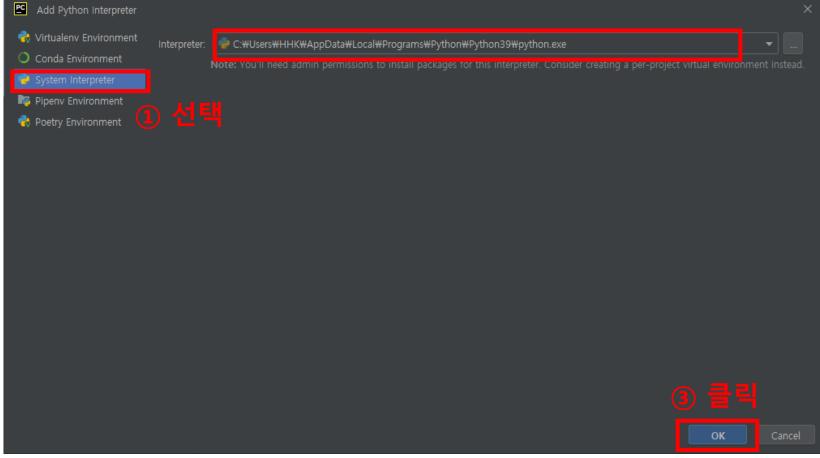
③ Add Interpreter->Add Local Interpreter 클릭



③-1 다음과 같이 뜨는 경우 ... 클릭하여 진행

■Interpreter 설정

② Interpreter 선택



만일 Interpreter 없으면, Python이 설치 안 된 것 Python 재설치 필요



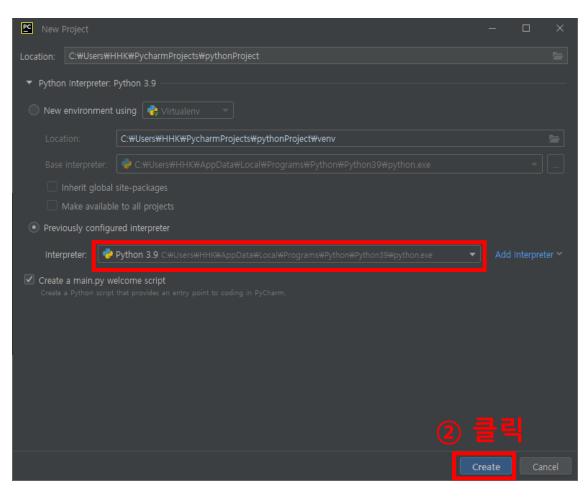
■Interpreter 설정



다음과 같은 오류 발생 시

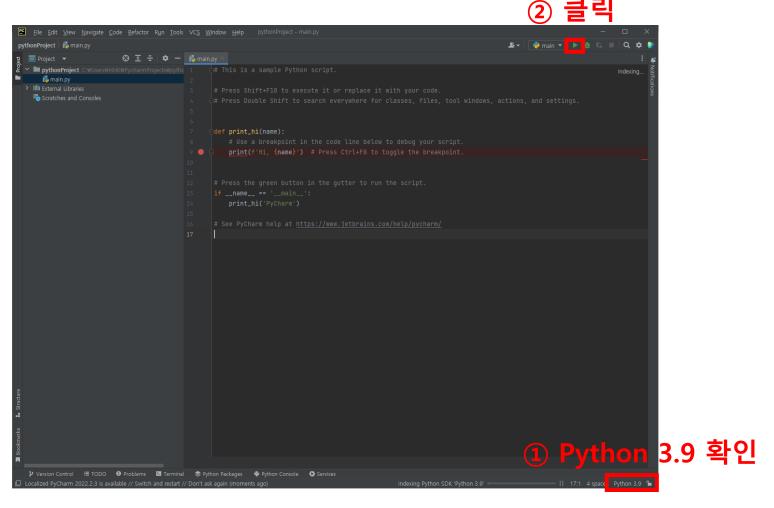
2022.1.4 버전으로 재설치

■Interpreter 설정

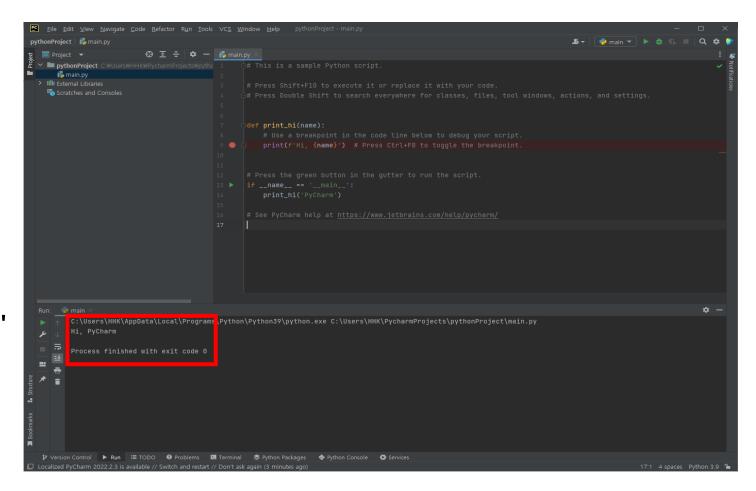


① interpreter 확인 (Python 3.9)





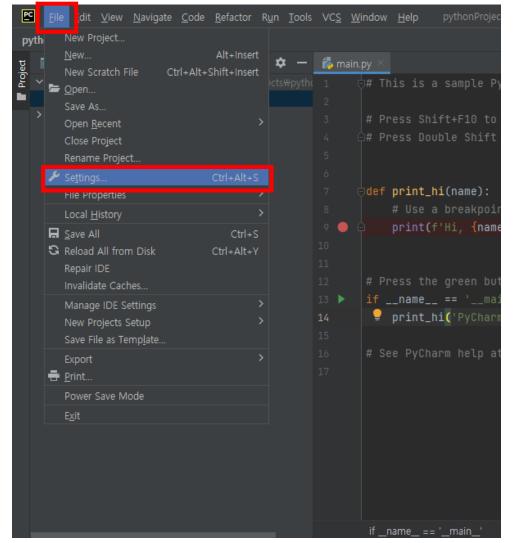
■Interpreter 설정



'Hi, PyCharm' 출력 시 성공

■라이브러리 설치

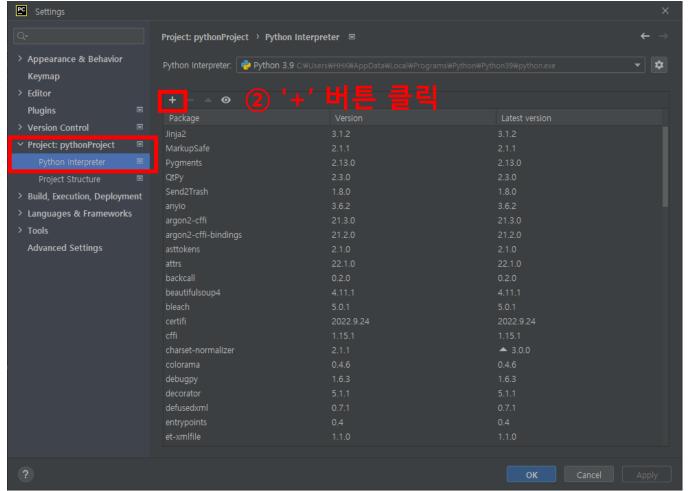
화면 상단 File - Settings 클릭



■라이브러리 설치

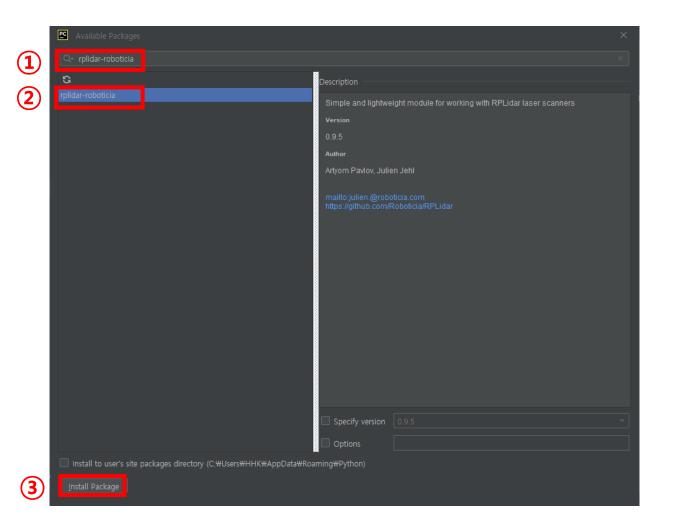
① Project: <프로젝트 이름>

-> Python Interpreter 선택



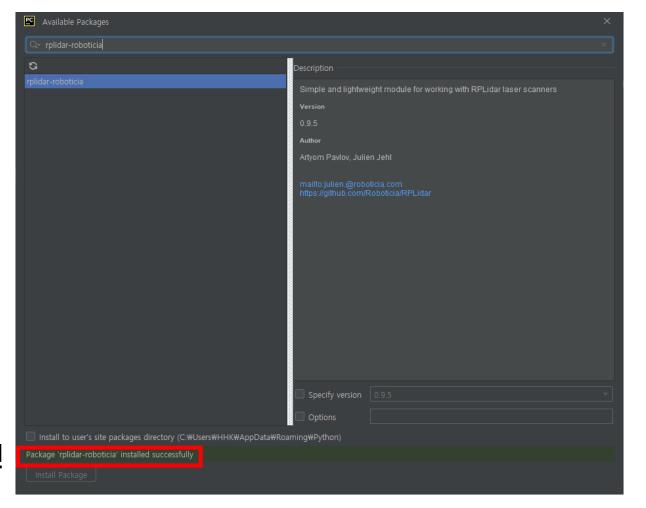
■LiDAR 라이브러리 설치

- ① rplidar-roboticia 검색
- ② rplidar-roboticia 선택
- ③ Install Package 클릭





■LiDAR 라이브러리 설치

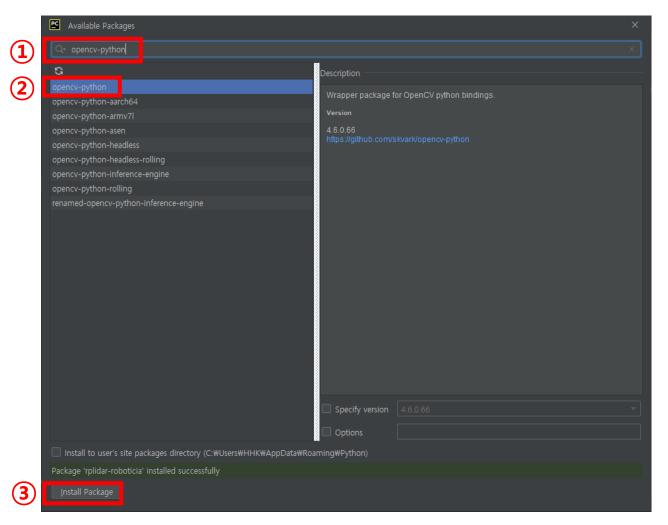


설치 성공 메시지 확인

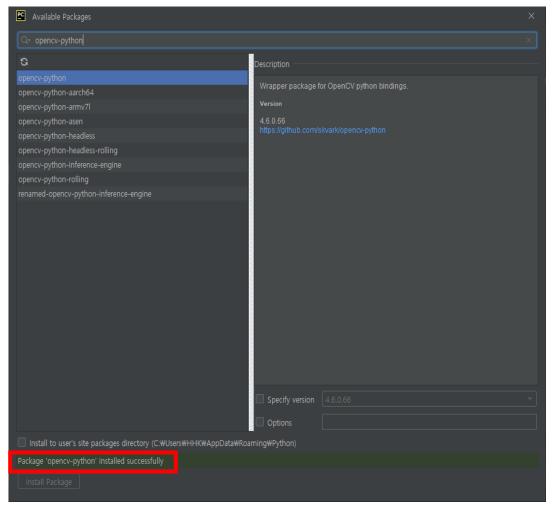


■Camera 라이브러리 설치

- ① opency-python 검색
- ② opency-python 선택
- ③ Install Package 클릭



■Camera 라이브러리 설치

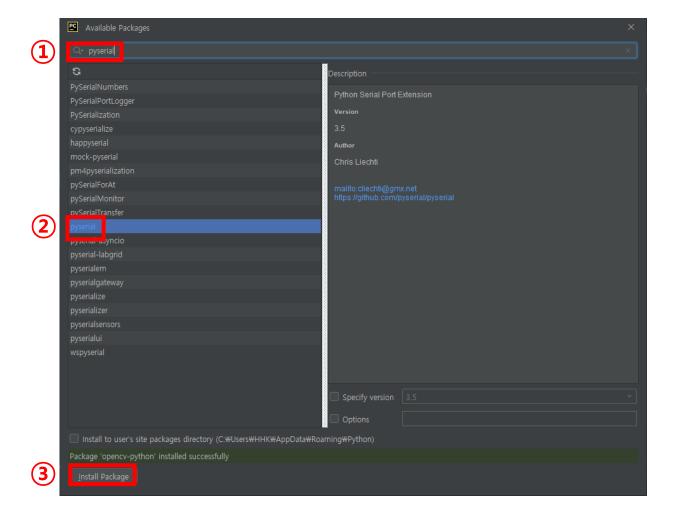


설치 성공 메시지 확인



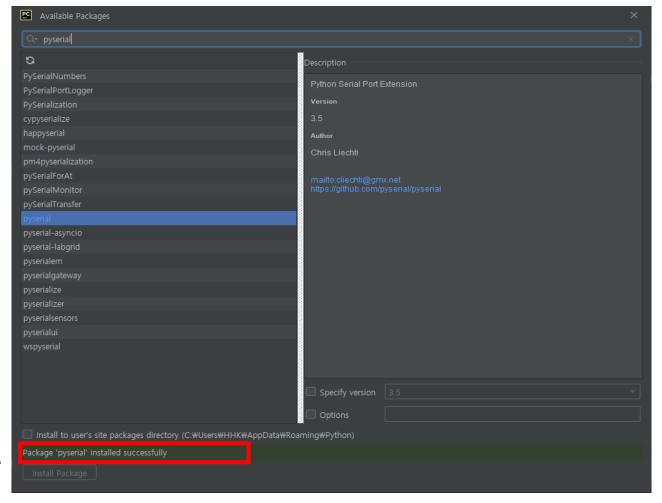
■시리얼통신 라이브러리 설치

- ① pyserial 검색
- ② pyserial 선택
- ③ Install Package 클릭





■시리얼통신 라이브러리 설치



설치 성공 메시지 확인



Exercise

■라이브러리 및 장치 설치 확인

```
File Edit View Navigate Code Refactor Run Tools VCS Window Help pythonProject - main.py
pythonProject > ち main.py
                                                                                     LiDAR_Exercise_2_1.py × 👸 LiDAR_Exercise_2_2.py × 👸 LiDAR_Exercise_2_4.py
                                              rplidar.py × to _init_.py × to _init_.py ×
  ⊎trom rpildar import krlidar
       Lib_LiDAR.py
       LiDAR_Exercise_2_1.py
                                                       import serial
       LiDAR_Exercise_2_2.py
       LiDAR_Exercise_2_3.py
       LiDAR_Exercise_2_4.py
       LiDAR_Exercise_2_5.py
                                                       ser = serial.Serial()
       LiDAR_Exercise_3.py
       👗 main.py
                                                       ser.port = 'COM5'
 > IIII External Libraries
    Scratches and Consoles
                                                       ser.baudrate = 9600
                                                       ser.open()
                                                       time.sleep(2)
                                                      print(cv2.
                                                       cap1 = cv2.VideoCapture(cv2.CAP_DSHOW)
                                                      lidar = RPLidar('COM4')
                                                      info = lidar.get_info()
                                                       health = lidar.get_health()
```

Test Code 돌려보기



Exercise

■라이브러리 및 장치 설치 확인

```
Run: main ×

C:\Users\Cloud\AppOata\Local\Programs\Python\Python39\python.exe C:\Users\Cloud\PycharmProjects/pythonProject/main.py

4.6.8

True
{'model': 40, 'firmware': (1, 31), 'hardware': 7, 'serialnumber': 'CCDBEDF9C7E29BD1A7E39EF25C68431B'}

('Good', 0)

Process finished with exit code 0

Process finished with exit code 0

Process finished with exit code 0
```

다음과 같은 문구 출력 시 라이브러리 및 장치 올바르게 설치

Thank You!

Embedded System Lab.

