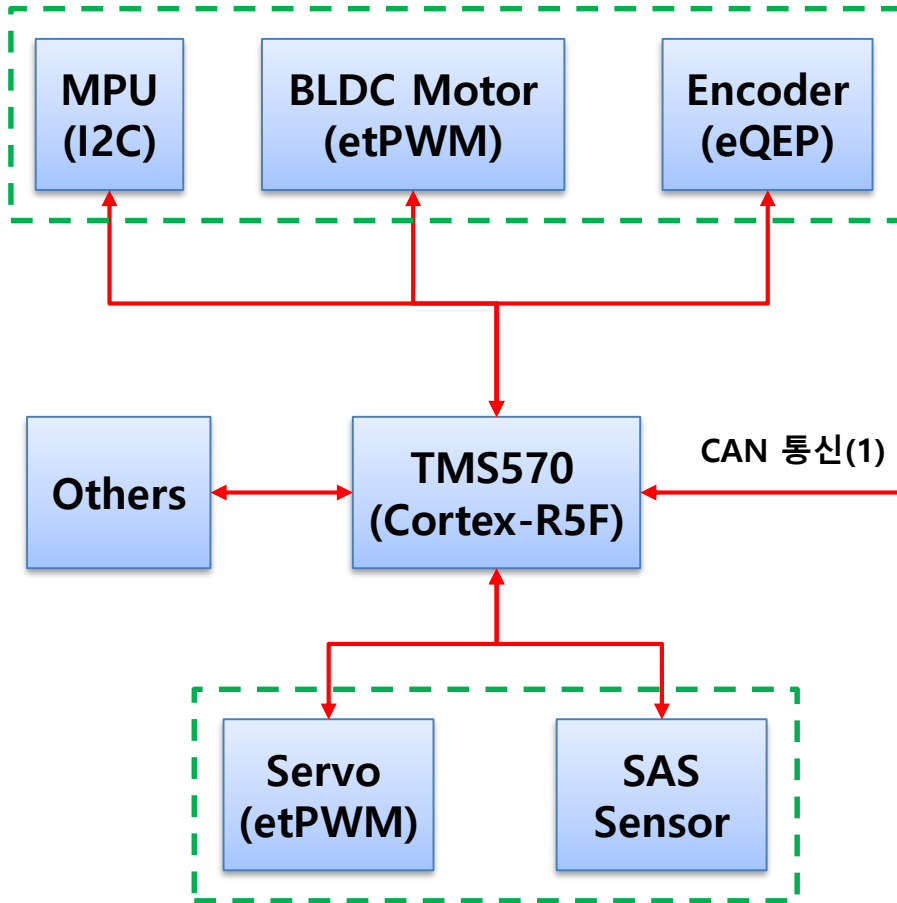


TI MCU, DSP 및 Xilinx FPGA 프로그래밍 전문가 과정

Innova Lee(이상훈)
gcccompil3r@gmail.com

Full Architecture

PI 제어 - 속도 제어



PID 제어 - 조향 제어

CAN 통신(2) - 현재 장애물이 어떤 방향에 존재하며
얼마만큼 떨어져있는지의 정보를 전송함

CAN 통신(1) - 왼쪽 및 오른쪽 각도 x 만큼 조향
- 정지
- 후진 등등

