

<드론 스테이션 구동 명령>

명령	동작
a	해치 열기
s	해치 닫기
d	정렬바 조임
f	정렬바 풀기
g	리프트 1층 이동 (포토센서 17번 감지까지 하강)
h	리프트 2층 이동 (포토센서 16번 감지까지 하강)
j	리프트 원상복귀 (포토센서 14번 감지까지 상승)
k	3,4번함 방향으로 틸팅 5초 대기 후 원상복귀
l	1,2번함 방향으로 틸팅 5초 대기 후 원상복귀
0	모터 전체 멈춤
1	모터 1번 CW (정렬바 조임 방향)
2	모터 2번 CW (정렬바 조임 방향)
3	모터 3번 CW (정렬바 조임 방향)
4	모터 4번 CW (정렬바 조임 방향)
5	모터 5번 CW (틸팅 1,2번함 방향)
6	모터 6번 CW (리프트 상승 방향)
7	모터 7번 CW (3,4번 함 해치 닫는 방향)
8	모터 8번 CW (1,2번 함 해치 닫는 방향)
q	모터 1번 CCW (정렬바 풀기 방향)
w	모터 2번 CCW (정렬바 풀기 방향)
e	모터 3번 CCW (정렬바 풀기 방향)
r	모터 4번 CCW (정렬바 풀기 방향)
t	모터 5번 CCW (틸팅 3,4번함 방향)
y	모터 6번 CCW (리프트 하강 방향)
u	모터 7번 CCW (3,4번 함 해치 여는 방향)
i	모터 8번 CCW (1,2번 함 해치 여는 방향)

명령 1부터 i까지는 센서가 감지되어도 모터가 멈추지 않음을 주의

명령 0으로 모터 전체 멈춤을 해야 함