

2021-1 Capstone Design

11주차 캡스톤 진행 상황

DeePLY

Capstone Design Team : 5

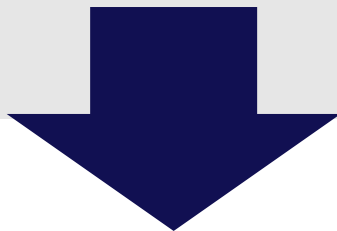
17011885 박세정

17011869 이혜인

17011757 박미희

10,11주차 진행 목표

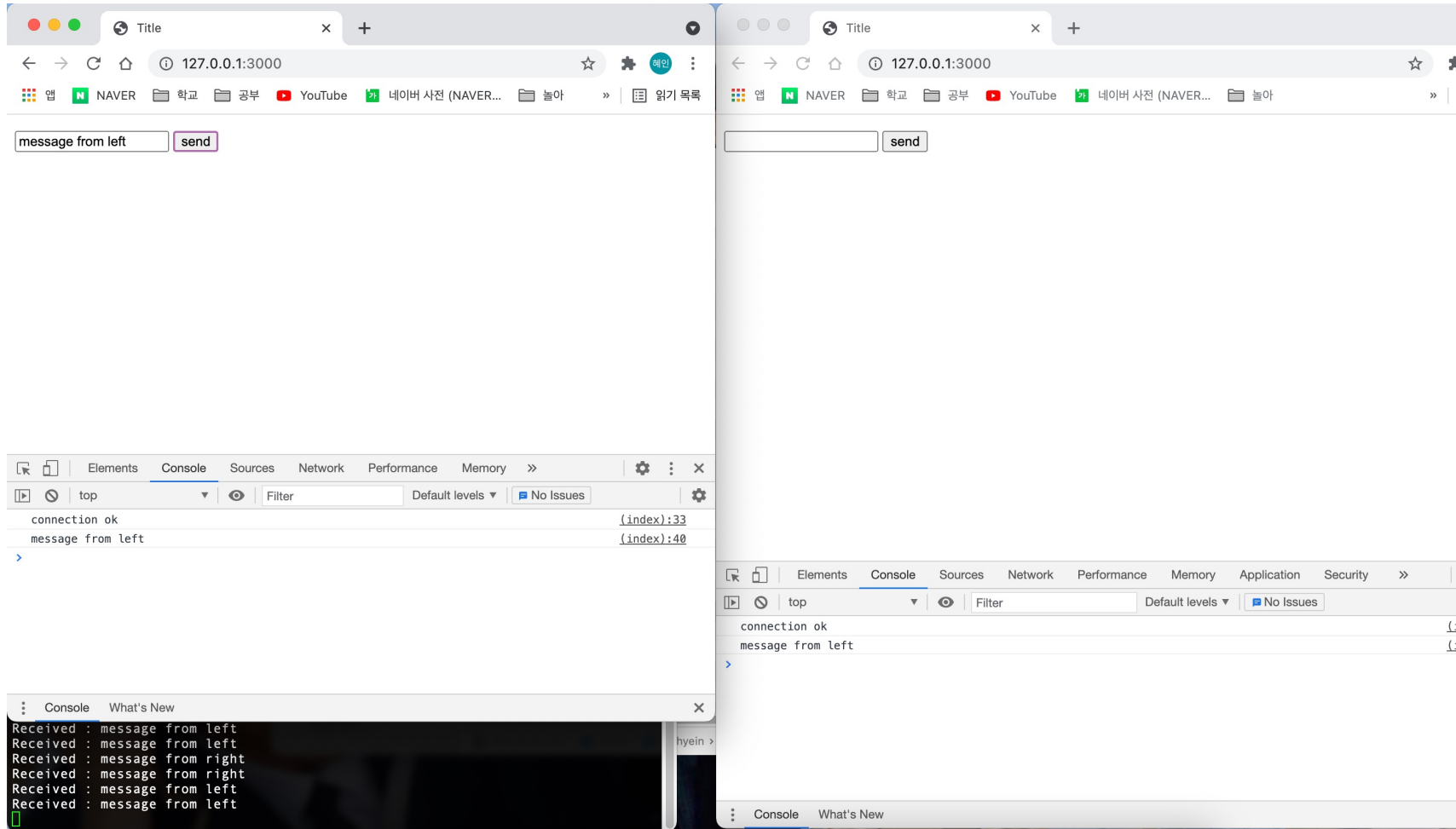
1. WebRTC data channel을 열어 명령어 보내기 ✓
2. 받은 명령어를 통해 로봇 제어하기 ▲



1. WebRTC를 통해 서로 다른 사용자가 메시지 주고 받기
2. 브라우저에서 명령어 받아오기

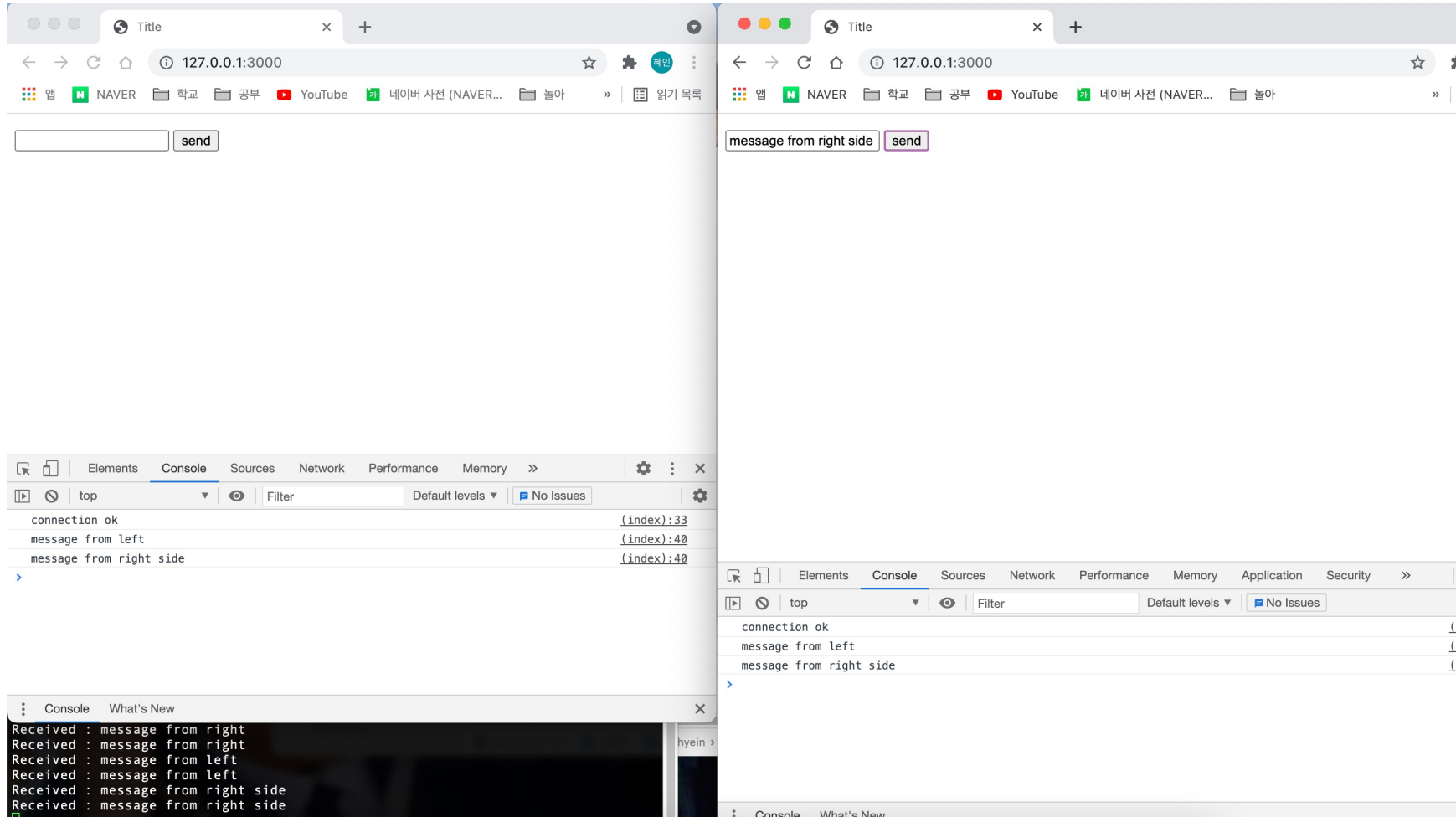
11주차 진행 과정

WebRTC를 통해 메시지 주고 받기



11주차 진행 과정

WebRTC를 통해 메시지 주고 받기



11주차 진행 과정

WebRTC를 통해 메시지 주고 받기

websocket 모듈 이용,
기존 구현한 http 서버를 활용해 웹 소켓 서버 구동

```
index.html
Users > leehyein > Downloads > web_rtc_ > html > index.html > ...
26
27 <script type="application/javascript">
28
29 var url = 'ws://127.0.0.1:3000?user='+makeid(10);
30 var socket = new WebSocket(url);
31
32 socket.onopen =function () { //접속
33     console.log('connection ok');
34 };
35 socket.onclose =function () { //종료
36     console.log('connection fail');
37 };
38 socket.onmessage = function (response) { //전달
39     var msg = response.data;
40     console.log(msg);
41 };
42
43 $('#clicker').click(function(){ //웹소켓 서버로 메시지 전달
44     var value = $('#chat').val();
45     socket.send(value);
46 });
47
48 function makeid(length) { //랜덤아이디 만들기 함수
49     var result = '';
50     var characters = 'ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZabcdefghijklmnopqrstuvwxyz0123456789';
51     var charactersLength = characters.length;
52     for ( var i = 0; i < length; i++ ) {
53         result += characters.charAt(Math.floor(Math.random() * charactersLength));
54     }
55     return result;
56 }
57
58 </script>
```

```
index.js
Users > leehyein > Downloads > web_rtc_ > JS index.js > ...
10
11     } else {
12         response.writeHead(200, { 'Content-Type': 'text/html' });
13         response.write(data.toString());
14     }
15     response.end();
16 });
17
18 server.listen(port, function() {
19     console.log(new Date() + ' Server is listening on port 3000');
20 });
21
22
23 //signal server area -----
24 const WebSocketServer = require('websocket').server;
25 const wsServer = new WebSocketServer({
26     httpServer: server, //기존에 만든 http서버를 활용
27     autoAcceptConnections: false //true인경우 서버가 허용하지 않는 기타 요청도 가능해짐
28 });
29
30 const rooms = new Map(); //커넥션을 담은 객체
31
32 wsServer.on('request', function(request) { //응답을 받는다.
33     const user = request.resourceURL.query.user; //사용자 ID
34     var connection = request.accept(); //들어온 커넥션 객체
35     rooms.set(user,{con:connection}); //커넥션 추가
36     connection.on('message', function(message) { //서로의 메시징이 도달하면
37         for(let target of rooms.entries()) { //전달
38             if (message.type === 'utf8') {
39                 console.log('Received : ' + message.utf8Data);
40                 target[1].con.sendUTF(message.utf8Data);
41             }
42             else if (message.type === 'binary') {
43                 console.log('Received Binary');
44                 target[1].con.sendBytes(message.binaryData);
45             }
46         }
47     });
48 }
```

11주차 진행 과정

WebRTC를 통해 메시지 주고 받기

1. 같은 디바이스에서 두 개의 브라우저가 서로 메시지 주고 받음
2. 두 개의 디바이스가 서로 메시지 주고 받음

11주차 진행 과정

브라우저에서 명령어 받아오기

1. RTCBot API 이용: 로봇 원격 제어

<https://github.com/dkumor/rtcbot>

2. RPi – Browser WebRTC 연결

python, javascript

RTCBot

RTCBot's purpose is to provide a set of simple modules that help in developing remote-controlled robots in Python, with a focus on the Raspberry Pi.

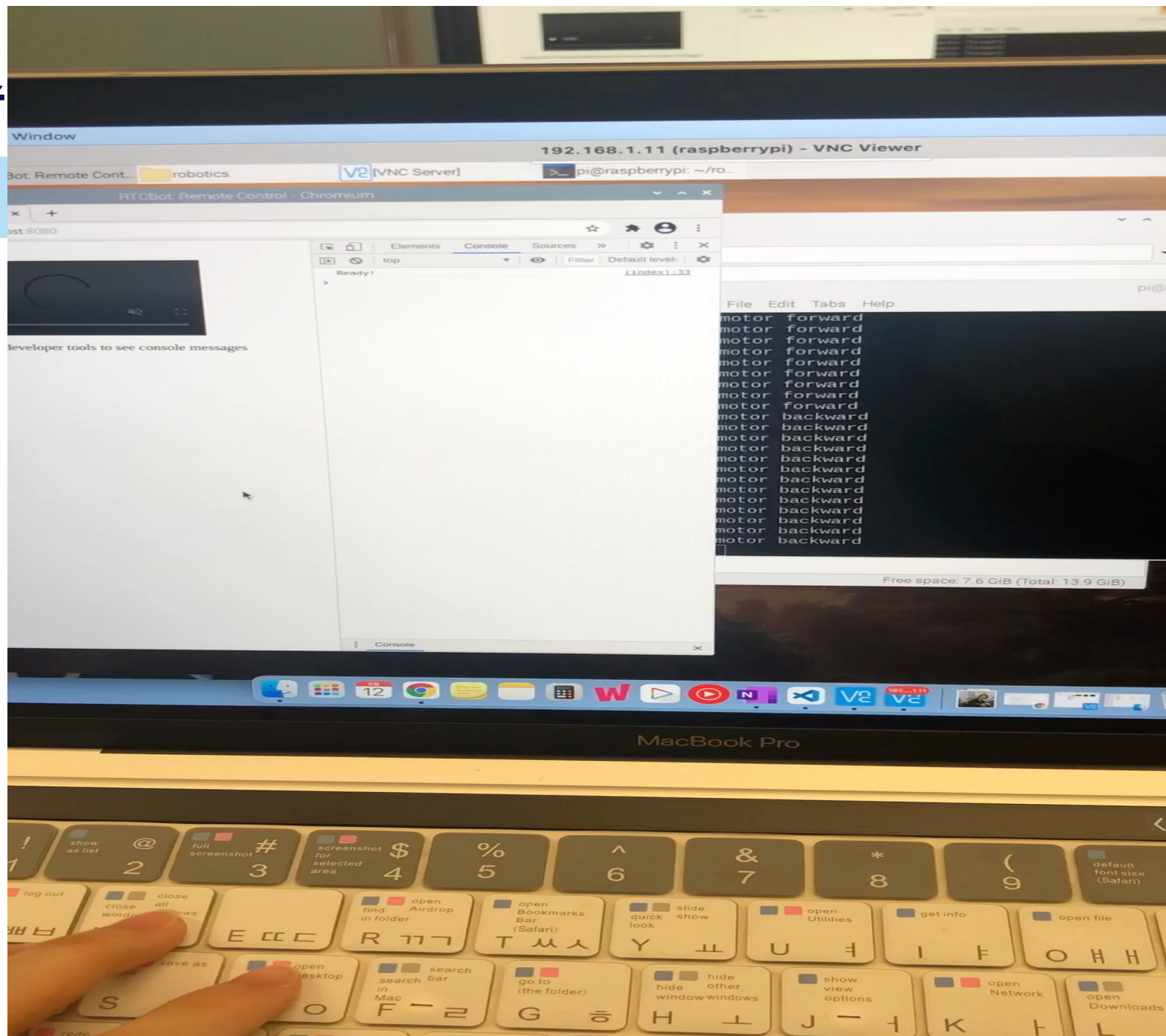
The documentation includes tutorials that guide in developing your robot, starting from a basic connection between a Raspberry Pi and Browser, and encompass creating a video-streaming robot controlled entirely over a 4G mobile connection, all the way to a powerful system that offloads complex computation to a desktop PC in real-time.

All communication happens through [WebRTC](#), using Python 3's asyncio and the wonderful [aiortc](#) library, meaning that your robot can be controlled with low latency both from the browser and through Python, even when it is not connected to your local network.

The library is explained piece by piece in [the documentation](#).

[See Documentation & Tutorials](#)

11주



12주차 진행 목표

1. 받은 명령어를 통해 로봇 제어하기
2. custom web app 개선해 영상 스트리밍