



탐색모드
 차량이 입구(ID 200)로 진입한다.
 상향 카메라로 천장 마커를 인식하여 현재 위치를 파악한다.
 천장 마커를 따라 전진한다.
 벽면 마커(ID 100~149)가 감지되면 해당 방향으로 회전한다.
 주차 공간 마커(ID 150~199)가 감지되면 ID를 확인한다.
 홀수 ID이면 빈 공간이므로 정밀 주차 모드로 전환한다.
 짝수 ID이면 점유 상태이므로 3번으로 돌아가 계속 탐색한다.

주차모드
 주차 공간 마커를 기준으로 차량의 상대 위치와 각도를 측정한다.
 PID 제어를 통해 마커 중심에 차량을 정렬한다.
 위치 오차 ±5cm 이내, 각도 오차 ±3° 이내가 될 때까지 9번을 반복한다.
 주차 완료 상태로 대기한다.

출차모드
 주차 공간에서 후진하여 통로로 진입한다.
 천장 마커를 인식하여 입구 방향으로 이동한다.
 벽면 마커가 감지되면 해당 방향으로 회전한다.
 입구 마커(ID 200)가 감지되면 퇴장을 완료한다.