

[README] How to use MotorDriver

📋 순번	119
🔗 구분	Basic
⚙️ 개발 상태	완료
⚙️ front 연결	완료

모터 제어

i2c 디바이스 주소 확인

```
i2cdetect -y -r 1
```

초기화

```
#include "DC_motor.hpp"
#include "Servo_motor.hpp"

I2CDevice i2c_dc("/dev/i2c-7", 0x40); // DC motor on 0x40
I2CDevice i2c_servo("/dev/i2c-7", 0x60); // Servo on 0x60

PCA9685 pca_dc(i2c_dc);
PCA9685 pca_servo(i2c_servo);

PWMThrottleHat motor(pca_dc, 0);
Servo servo(pca_servo);
```

모터 제어

```
//setAngle (channel = 0, -45 <= angle <= 45)  
servo.setAngle(int channel, float angle);
```

```
//setThrottle (-1 <= throttle <= 1)  
motor.setThrottle(float throttle);
```