**#**확인해야할 것들

**I2C 데이터 아웃풋 확인 [BL2개, DC6개]**

**Topic 명령어 확인**

**#** 메인 코드에선 영점 조절 기능은 없는 것으로 확인 따로 서버에서 처리하는지 확인

**Shell**

#!/bin/sh ~~ 경로로 쉘 프로그램 실행

**Main**

**Sonarttest**

SetAngle, setThrottle 확인

**Inc** (헤더파일)

RPi.h에 기본 Set 있음 [LIM과 같은 것들]

**Src** (소스파일)

.c, .cxx 파일들 있는 곳

**Test**

Sonartest.cxx 메인 파일 있는곳

Makefile도 여기에 있음 (make, make clean)

**프로그램 예상 실행 순서**

berrynet.sh -> start.sh -> teststart.sh 순서

**체킹 방법** /etc/rc.local fi – exit 0 사이 명령어 체크

**데이터 값 주는법**

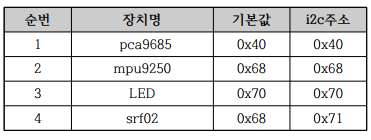
pidrone / CMD / DC, PI, BL / ID, setvalue\r

**I2C 주소 바꾸기**

먼저, sudo raspi-config에서 i2c, cameara를 켜줘야한다.

그 후 i2cdetect -y 1로 주소 확인하고 만약 아래 표의 i2c주소 기본값과 다를 경우

Src changed.cxx파일로 sudo ./changed 현재id 바꿀id 이렇게 입력하면 된다.



**용어**

**Max, min, tmax, tmin**

Max, min은 현재 값의 최소, 최대

Tmax, Tmin은 바꾸려는 값의 최소, 최대

Arduino Map함수와 동일

Data = (value, 현재최소, 현재최대, 바꿀최소, 바꿀최대)