**Check list**

|  |  |
| --- | --- |
| **내용** | **체크** |
| I2C 데이터 아웃풋 확인 [BL2개, DC6개] |  |
| 메인 코드 setAngle 다음에 있는 delay 빼도 되는지 여부 |  |
| 215 라인에 있는 if(cnt == 10) 부분은 왜 있는지 |  |
| 앱 부분이랑 얼마만큼 연동되어 있는지 확인  [앱 아이콘들이랑 연관되어 있는지, 로봇팔 등] |  |
| 트림 기능 있는지 확인 [서버 자체에서 해서 보내주는건지] |  |
| 다 포함 프로그램 루프 속도 얼마 나오는지, |  |
| Rpi의 Wifi 설정은 어떻게 할 것인지  [사용자 기준에선 Rpi를 켜서 할 수가 없으니] |  |
| 초음파는 값 받아오는 것 이외에 어떤 기능을 하는지  [현재는 받아오는 것 이외엔 확인 불가] |  |
| rpi.h에서 위 값들을 바꿔가며 make하는게 가장 바람직하지만 php상에서 튜닝이 가능하도록 현재 php쪽에 서 작업중이다 << 이부분은 어느정도까진 구현이 된건지 |  |
| 짐벌 테스트 |  |
|  |  |

**데이터 값 주는법**

pidrone / CMD / DC, PI, BL / ID, setvalue\r | 맞는지 확인

**기본 Set**

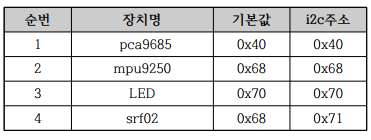
RPI.h 확인

**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.



**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)