

자율주행 자동차 변수 및 함수 이름 지침서

목차

1. 공통 사항	2
A. 방향 관련	2
B. 변수 및 함수 이름 관련	2
C. 변수 선언	2
2. Servo Motor	3
A. 변수선언	3
A. 방향 제어	3
B. 기타 서보	3
3. DC Motor	3
A. 변수선언	3
B. 구동 관련	3
4. 함수	4

1. 공통 사항

A. 방향 관련

- A. Left, Center, Right 등을 사용
 - 1. L, C, R로 앞 글자만 대문자로 사용
- B. Front, Rear, Left Side, Right Side
 - 1. Front, Rear로 사용
 - 2. L_Side, R_Side
- C. 방향을 앞에 표시
 - 1. Ex) L_Motor, L_Side_Echo

B. 변수 및 함수 이름 관련

- A. 단어간 연결은 _(Underline)을 사용
- B. 단어의 첫 글자는 대문자 사용
- C. 변수 선언 시 무엇에 관련된 변수 인지 주석 달기
- D. 함수 이름은 하나의 단어로 구성될 경우 소문자로만 작성
- E. Set, get 등으로 시작하는 함수에는 _없이 사용

C. 변수 선언

- A. 변수 선언 시 같은 묶음 단위 변수 선언 후 공백
- B. 3글자 이하인 센서는 모두 대문자로 선언

2. Servo Motor

A. 변수 선언

A. 방향 제어

1. Steer_Servo

B. 기타 서보

1. (기능명 또는 센서 이름)_Servo

2. Ex) UV_Servo(적외선 센서와 관련 있는 서보)

3. DC Motor

A. 변수선언

1. L_Motor, R_Motor, C_Motor¹

B. 구동 관련

1. Forward, Backward, Velocity², Stop 을 사용

2. 각각의 앞 글자만 따서 F, B, V, S로 사용

A. L_Motor_F //좌측 모터 전진

B. R_Motor_B //우측 모터 후진

¹ 모터 하나로 두 바퀴를 제어 할 경우

² Speed, Stop 모두 S로 시작해 혼동을 막기 위해 변수 이름엔 Velocity 사용

4. 함수

A. 반복적인 기능, 기본 기능은 모두 함수로 만듦

A. forward(), backward(), turn_Left(), turn_Right(), setSpeed()³,
getDistance()⁴등등

B. 함수, 제어문 및 반복문 사용시

A. 수정 용이성과 {} 가독성을 위해 BSD 또는 GNU 방법으로 코딩

```
1 if(...)
2     {
3         처리();
4     }
5
6 GNU
```



```
1 if(...)
2 {
3     처리();
4 }
5
6 BSD
```



³ 모터 구동 속도 설정

⁴ 초음파 센서 사용시 거리 구하는 함수