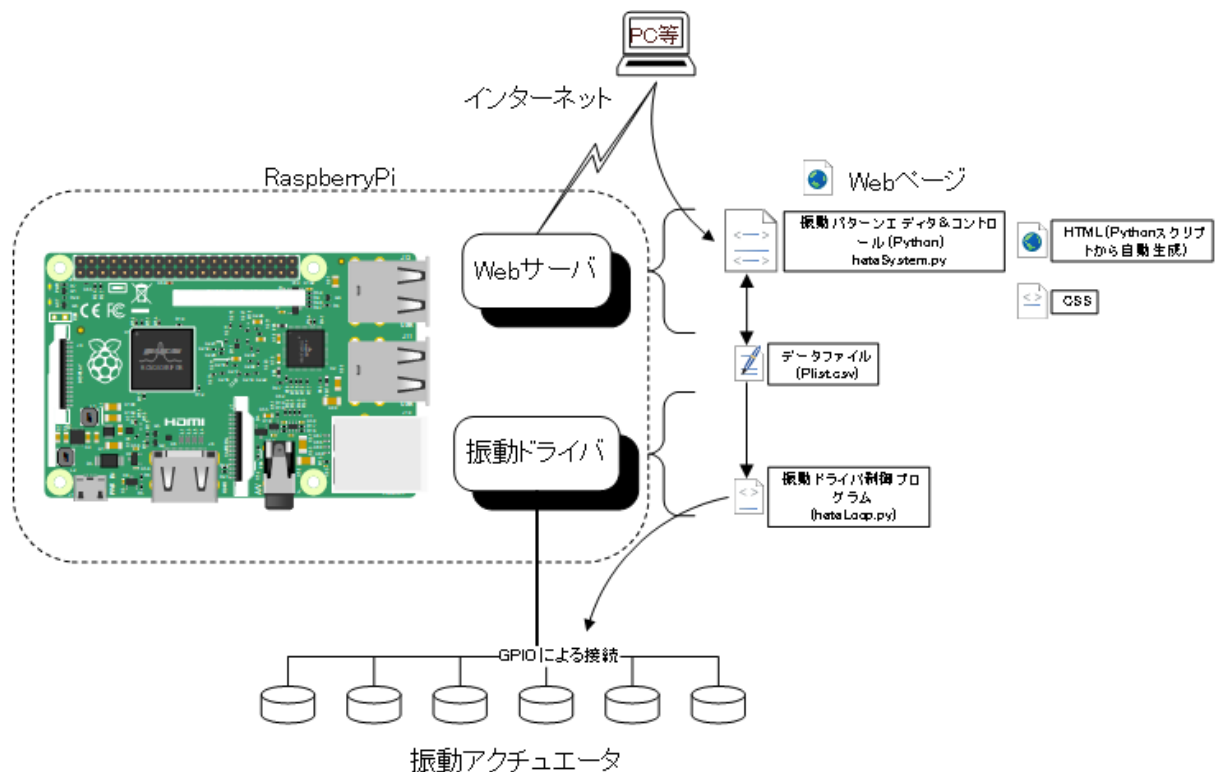


ProjectHata基本構成

動作ブロックイメージ図



RaspberryPi上で実行される

- 振動ドライバ制御プログラム (hataLoop.py)
- 振動パターンエディタ&コントロールUI (hataSystem.py)
 - ※WebCGIとしてApache2から実行される

両者はデータファイル (PList.csv)を通して情報を共有。Web上のエディタで振動パターンを書き換えたり、動作&ストップ指示ができる。

振動ドライバ制御プログラム (hataLoop.py)は、PList.csvをチェックし、タイムスタンプが更新されていたらデータが書き換わっているとみなして情報を読み込み、ループ処理をする。