응답 수신 시

“ok”, “led ok”, “matrix ok” 등 정상 수신되는 명령이 있음

이외는 “error”, “unknown command” 등이 있다.

“takeoff” 명령 전송 후 이륙 동작이 모두 완료되면 “ok” 응답이 수신된다.

이와 동일하게 up, down, left, right 등도 동일

이 때 ext 모듈 제어를 하면 “led ok”, “matrix ok” 명령이 들어감

명령이 들어갈 때 비행 명령과 외부 모듈 명령이 동시에 들어갈 수 있다.

현재 클래스 목록

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| TelloComModule | 추상 클래스  소켓 통신 등 기본적인 내용 구현 |  |
| TelloFlightData | 텔로 비행 데이터 수신 모듈 클래스  수신된 데이터 파싱 관련 처리 |  |
| TelloVideoModule | 텔로 카메라 비디오 처리 |  |
| TelloControlTower | 텔로 관제탑  TelloComModule, TelloFlightDataReceiver 상속 |  |
| TelloCore | 기본 명령을 처리하는 부분 |  |
| TelloTraffic | 군집 드론에서 사용하는 트래픽 클래스 |  |
| Tello | 단일 제어에서 사용하는 클래스 |  |

가능하면 Tello Core 클래스가 있고, Traffic과 Tello 클래스가 상속받아서 동일 명령은 Core에서 처리하게 하면 수정도 용이할 듯

Traffic과 Tello의 큰 차이점은 Sock 수신 부분이 있는 지의 여부다.

Traffic은 Tower에서 수신 소켓을 관리해야 함

Core는 가능한 명령만 처리하는 부분을 넣거나, 수신 Sock을 비활성화 하여 클래스를 생성하는 방안으로 고려해봐야 할 듯?