

# 8월 9일 오전 진행 사항

## 1. 웹서버에 있던 좌표를 분리해서 네비게이션 하는 파일로 옮김

```

> index_1.html    <> follow.html    <> working.html    rccarServer.py X
mini_model > point > rccarServer.py > control_rccar
27  # yield (string.encode( 'utf-8' ) + jpegdata + '\r\n\r\n'.encode(
28
29  #stream camera
30  #@app.route('/stream')
31  #def do_stream():
32  #     return Response(generate(), mimetype='multipart/x-mixed-replace;
33
34  #control rccar
35  @app.route('/navi', methods=['POST'])
36  def control_rccar():
37      command=request.form.get('command')
38      print(command)
39      if command == "P1":      move(-0.5, 3.8, 0)
40      elif command == "P2":    move(-0.5, 1.8, 0)
41      elif command == "P3":    move(-0.5, -1.5, 0)
42      elif command == "A1":    move(3.0, 3.8, 0)
43      elif command == "A2":    move(3.0, 1.7, 0)
44      elif command == "A3":    move(3.0, 0.2, 0)
45      elif command == "STOP":  stop()
46  #     elif command == "RIGHT": right()
47  #     elif command == "BACK": backward()
48  |     return ''
49

```

```

#control rccar
@app.route('/navi', methods=['POST'])
def control_rccar():
    command=request.form.get('command')
    print(command)
    if command == "P1":      P1()
    elif command == "P2":    P2()
    elif command == "P3":    P3()
    elif command == "A1":    A1()
    elif command == "A2":    A2()
    elif command == "A3":    A3()
    elif command == "STOP":  stop()
    return ''

```

왼쪽: 변경전, 오른쪽: 변경후

```

index_1.html    <> follow.html    <> working.html    rccarServer.py    rccarServer_bak.py 6    point1_test.py X
ni_model > point > point1_test.py > ...
11  rospy.loginfo('initializations done')
12  nav_goals = navi_goal_test1.SimpleNavigationGoals()
13
14  def P1():
15      x = -0.5
16      y = 3.8
17      theta = 0

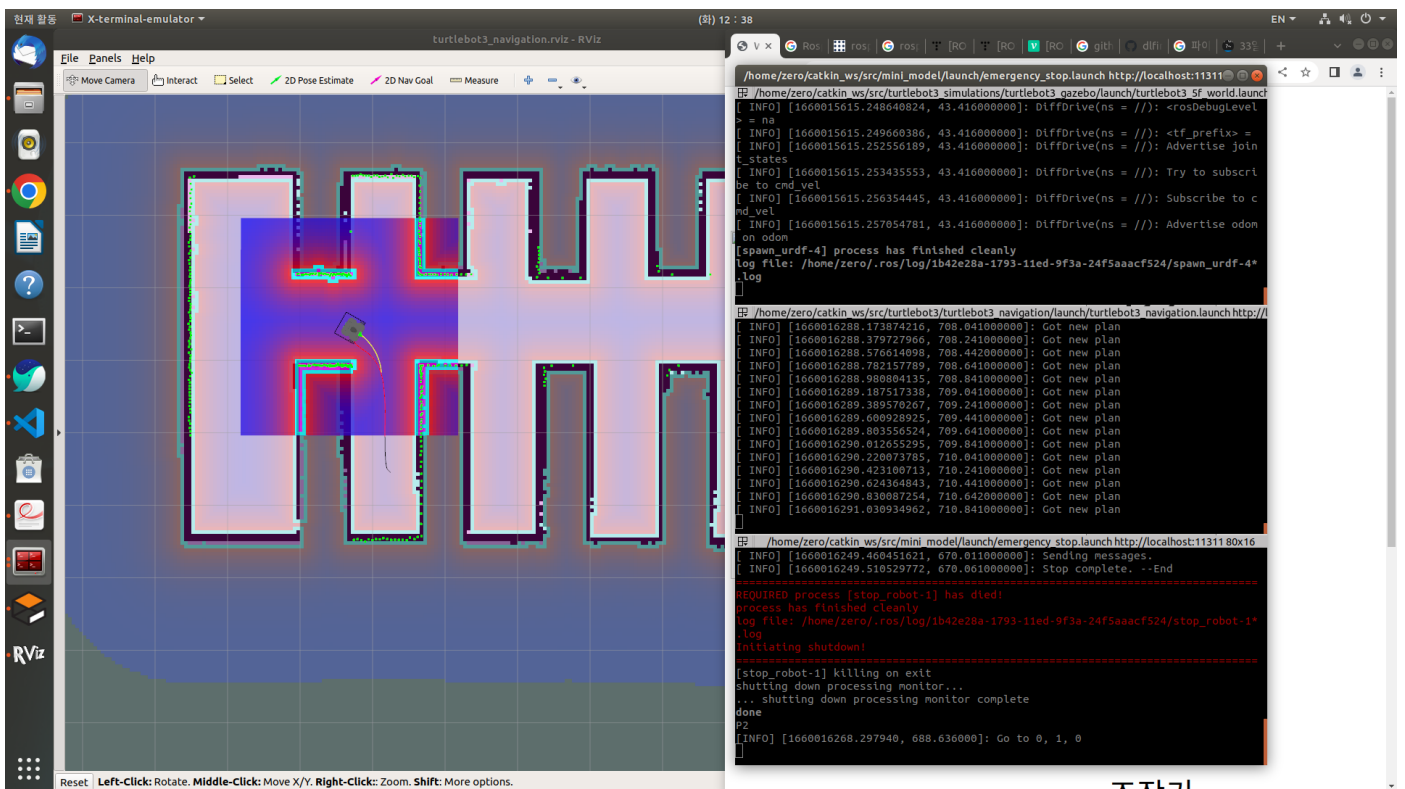
```

```

17     theta = 0
18
19     rospy.loginfo("Go to %d, %d, %d", x, y, theta)
20
21     if (nav_goals.go_to(x, y, theta)):
22         print("Goal reached!")
23
24 def P2():
25     x = -0.5
26     y = 1.8
27     theta = 0
28
29     rospy.loginfo("Go to %d, %d, %d", x, y, theta)
30
31     if (nav_goals.go_to(x, y, theta)):
32         print("Goal reached!")
33
34 def P3():
35     x = -0.5
36     y = -1.5
37     theta = 0

```

2. 정지버튼이 rviz에서 임의로 goal지정해서 움직일때는 바로 멈추지만 WEB상에서 버튼으로 지정된 위치로 동작할때는 도착하고서 정지버튼 명령이 순차적으로 진행됨



- 별도의 터미널에서 실행할때는 바로 멈춤, 웹에서 동작할때는 순차적으로 실행이 되는 문제 발생

