

# 8월 9일 오후 진행 사항

## 1. imu센서 - MPU-6050 센서 측정 테스트

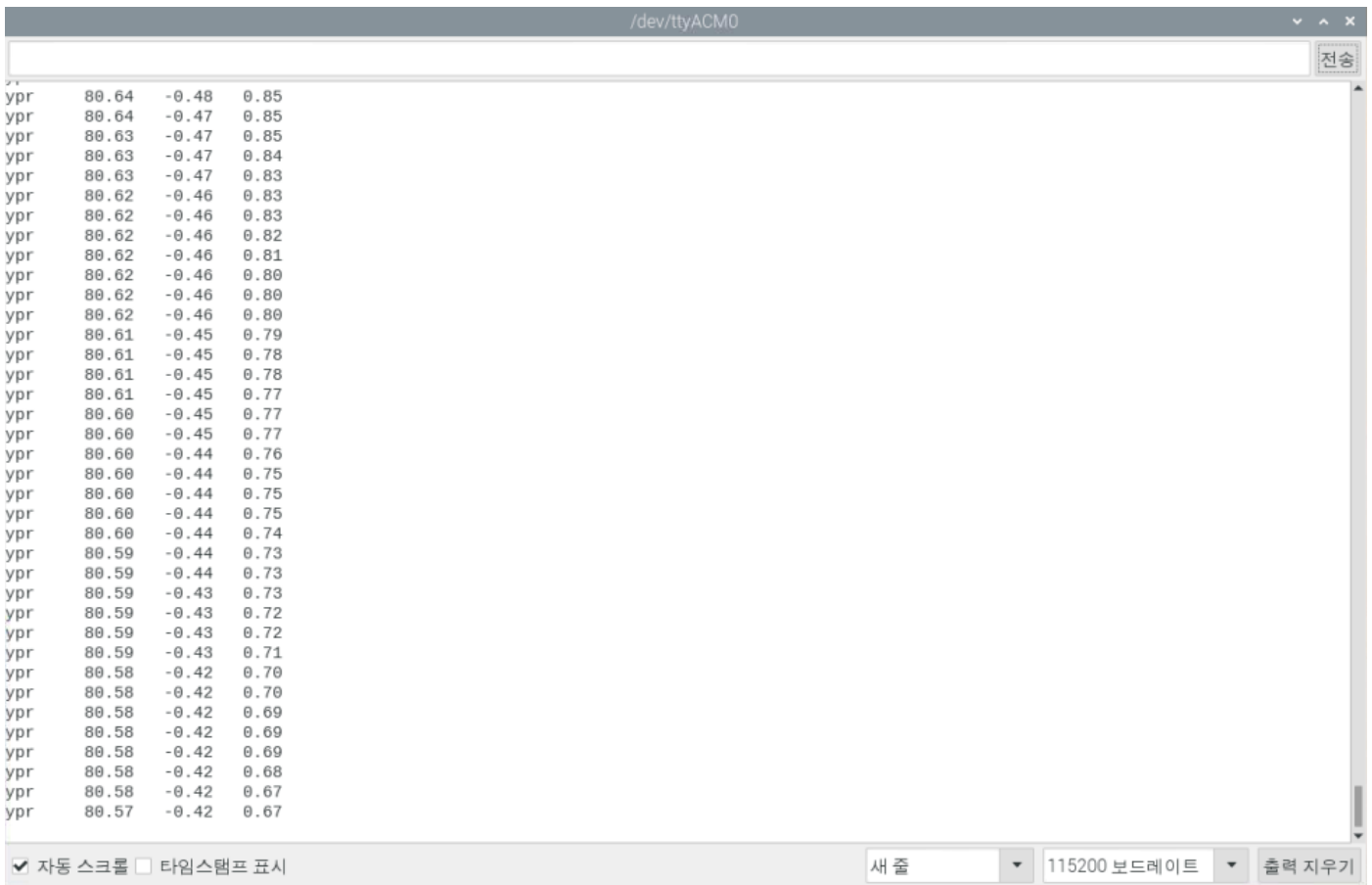
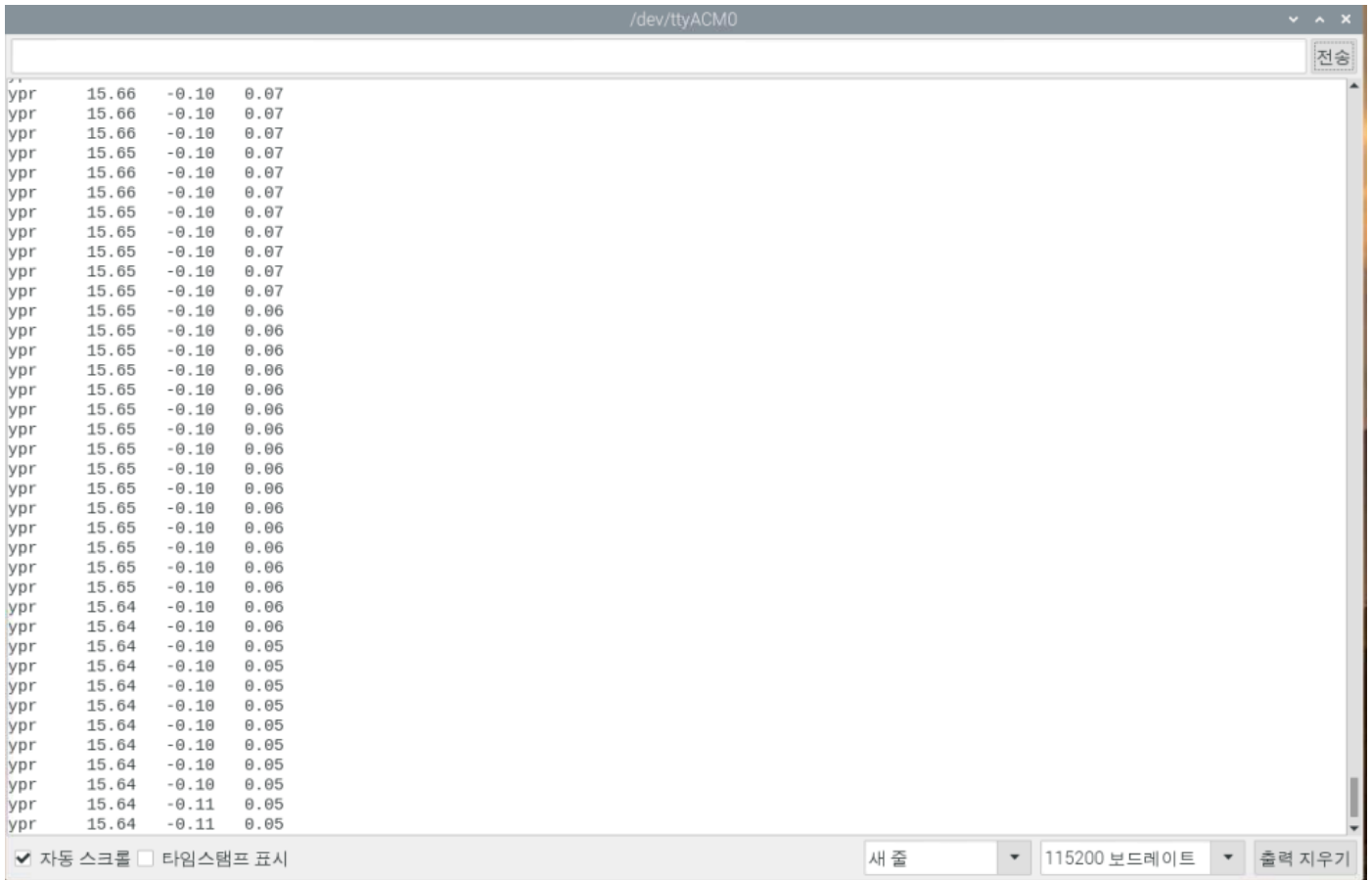


## - 아두이노가 인터페이스 I2C를 잘 인식하는지 테스트



## - MPU-6050 센서의 데이터를 잘 받아오는지 테스트

여기서 전송버튼을 누르거나 위에 칸에 아무거나 입력 후 엔터를 누르면 동작한다.



로봇을 틀면 값이 변한다.

2. GUI환경에서 P1버튼 누르고 이동중에 Stop버튼 눌렀을때 즉시 멈추도록 코드 수정중

3. 버튼 누르면 바로 지정된 좌표로 이동했던 방식을 특정좌표 버튼 누르면 좌표값만 받고 GO버튼을 누르면 움직이는 방식으로 변경중

구상중인 코드

$x = 0, y = 0, \theta = 0$

파이썬으로 짰건 아니고 생각나는대로 쓴것

if p1 click :  $x = -0.5, y = 3.8, \theta = 0$

if go click : P1( $x, y, \theta$ )

if p2 click :  $x = -0.5, y = 1.8, \theta = 0$

if go click : P2( $x, y, \theta$ )

if p3 click :  $x = -0.5, y = -1.5, \theta = 0$

if go click : P3( $x, y, \theta$ )

이런식으로 만들면 QR코드로 좌표받아와서 GO버튼 누르면 움직이는 방식도 해결가능

