

230414_summary

0 todo

양말 O
키보드 X
깃 미러링 O
꼬맨틀 O
지뢰찾기
flex 센서 공부
회로도 공부 O
삼전 뉴스2읽기
gsat

1 Gitlab & Github Mirroring

결론

실패

순서

1. Gitlab new repository 생성(private) > Clone 버튼 > HTTPS 복사해두기
2. Gitlab 우측 상단 프로필 > Settings > 좌측 하단 Developer settings > Personal access tokens > Tokens (classic) > Generate new token > Generate new token (classic) > Note 작성 후 repo 체크박스에 check > 하단 Generate token > key 복사하고 어디 저장해두기 (다시 볼 수 없음)
3. Gitlab Settings > Repository > Mirroring repositories > 1에서 복사한 URL 넣고 github 앞에 u0empty@ 넣어주기 > 2에서 복사해둔 token 을 password 에 넣어주기 > Mirror repository

2 ESP32(Arduino) & MPU6050(IMU)

?

```
import RPI.GPIO as GPIO
import time
```

```

GPIO.setmode(GPIO.BCM)
GPIO.setup(18, GPIO.OUT)

while True:
    try:
        GPIO.output(18, False)
        print('OFF')
        time.sleep(2)

```

LED Blink (실패)

```

#define LED_PIN 2

void setup() {
    pinMode(LED_PIN, OUTPUT);
}

void loop() {
    digitalWrite(LED_PIN, HIGH);
    delay(1000);
    digitalWrite(LED_PIN, LOW);
    delay(1000);
}

```

MPU6050 (IMU Sensor)

```

#include <Wire.h>
#include <MPU6050.h>

MPU6050 mpu;

void setup() {
    Serial.begin(9600);
    Wire.begin();
    mpu.initialize();

    Serial.println("MPU6050 ready!");
    Serial.println("Acceleration in g's");
    Serial.println("X\tY\tZ");
}

void loop() {
    int16_t ax, ay, az;
    mpu.getAcceleration(&ax, &ay, &az);

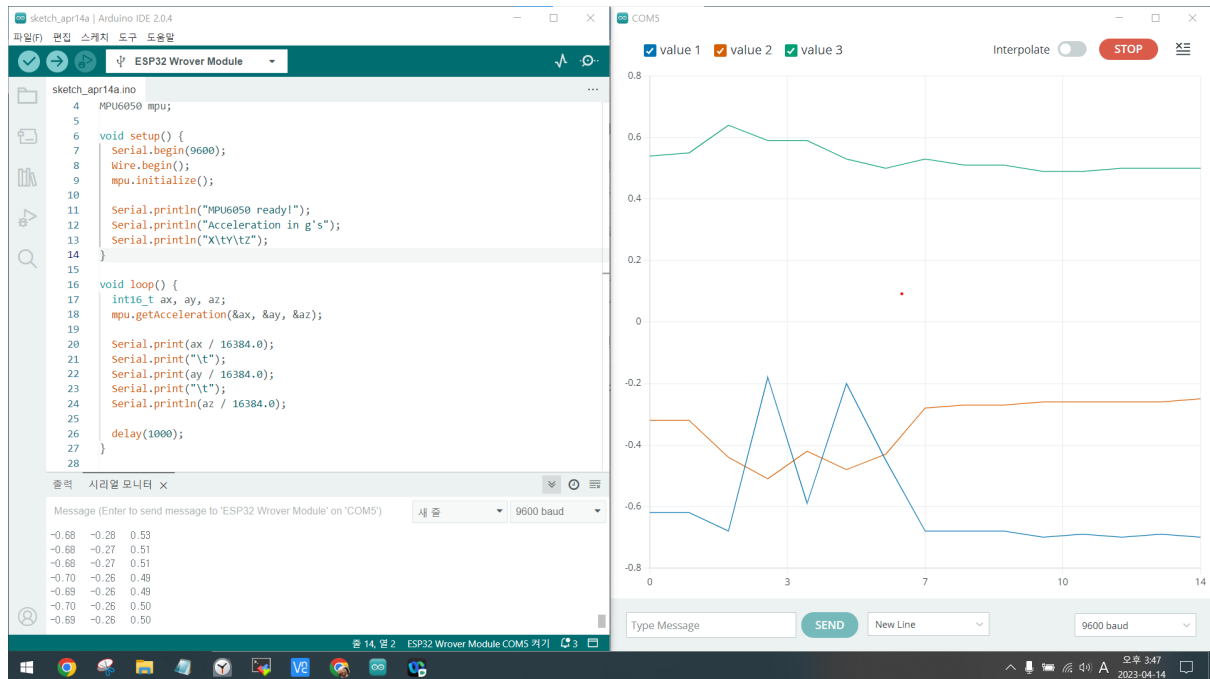
    Serial.print(ax / 16384.0);
    Serial.print("\t");
    Serial.print(ay / 16384.0);
    Serial.print("\t");
    Serial.println(az / 16384.0);
}

```

```

delay(1000);
}

```



3 지뢰찾기

