**コードの説明:**

**1.ラズベリーパイ/change-time.py:**

Raspberry Piの電源を入れ直すたびに、システムの時刻は電源が消す時の時刻から更新されてない。この問題を解決するため、このコードを実行すれば、PIが自動的に現在の時刻にキャリブレーションされる。

**2.ラズベリーパイ/slack機能実現/sensor\_data\_to\_slack.py:**

環境・距離センサーで収集したデータをスラックに送信

**3.ラズベリーパイ/slack機能実現/sensor\_data\_to\_file.py:**

環境・距離センサーで収集したデータをファイルに保存

**4.ラズベリーパイ/slack機能実現/sensor\_data\_print.py:**

環境・距離センサーで収集したデータをターミナルにプリントアウト

**5.ラズベリーパイ/slack機能実現**/read\_sensor\_data\_from\_txt.py:

ファイルから環境・距離センサーで収集したデータを読み込む

**6.ラズベリーパイ/human\_detect/visionkit.py:**

visionkitデバイスとのssh通信を行い、カメラ機能を有効にする（状況に応じて様々な機能が用意されている、詳しい情報はラズベリーパイ/human\_detect/readmeを見てください）

**7.ラズベリーパイ/human\_detect/monitor.py:**

visionkitデバイスとのssh通信を行い、カメラ機能を有効にして、人を認識したときに撮影し、環境や距離のデータと一緒にスラックに転送する

**8.ラズベリーパイ//human\_detect/slacktest.py:**

slackの送信機能をテストする