제어기와 PC가 주고 받는 모든 패킷은 7 bytes로 구성

* {start, value1, value2, value3, value4, value5, end}
* 1: 검지, 2: 중지, 3: 약지, 4: 새끼, 5: 엄지

제어기 TX

* 시리얼통신이 연결될 경우 약 1초 간의 힘 센서 보정(calibration)을 수행함. Calibration이 완료되었다는 의미로 {0xff, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0xfd}를 전송함
* 힘 센서 보정(calibration) 작업 (최초 통신 연결 시 1회 수행, 이후는 요청 시 수행) 시에는 다섯 손가락 모두 떼고 있으셔야 함
* 이후 제어기는 항상 {0xff, fsr\_1, fsr\_2, fsr\_3, fsr\_4, fsr\_5, 0xfe} + “\n” 을 반복해서 전송함
* fsr\_x: 각 손가락에서 측정된 힘(0 N – 약 10 N)을 0 – 250 사이의 값으로 변환한 것임
* calibration 패킷을 수신했을 경우 상기의 힘 데이터 전송을 멈추고 calibration 작업을 수행함. 완료 후 {0xff, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0xfd}를 전송 후 다시 힘 데이터 전송함

제어기 RX

* {0xff, pos\_1, pos\_2, pos\_3, pos\_4, pos\_5, 0xfe}를 수신하였을 경우
* pos\_x: 각 손가락이 눌러지는 깊이 (0 mm – 8 mm)를 0 – 250 사이의 값으로 변환한 값
* 해당 위치로 모터변위를 제어함
* {0xff, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0xfd}를 수신하였을 경우
* calibration을 시작함
* {0xff, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0x00, 0xfc}를 수신하였을 경우
* 모터의 작동을 멈춤 (프로그램 종료 시 해당 기능이 꼭 동작하도록 해주세요)