Packet.h

Jatson->SBC->전략팀: 스톤 개수, 스톤 위치

Jatson<-SBC<-전략팀: 스톤 정보 Ack, 스톤 정보 호출

Jatson ->SBC->RIO: 투구 중 로봇 각도, 위치

SBC<-전략팀: release 속력, 각도, 컬방향, 투구로봇 ID, 연습모드, 로봇 투구차례, 긴급정지, 재시작, 캘리브레이션

Jatson<-SBC: 투구 flag, 로봇 정보 호출

SBC->RIO: 투구 flag, 투구 중 로봇 각도, 속도, 위치, RIO reset, 주행모드, 주행준비, 주행시작, 고려대 reset, 목표 각도 전송, 각도 보정 전송,

DIGIST->SBC->RIO: 투구되는 호그라인 거리 전송