GPScontroller : GPS 연결을 시도하고 북쪽을 찾기 위해 컴퍼스를 설정하는 함수

* public LocationInfo currentGPSposition : location 뭉텅이로 받아갈 때 씀
* public bool isConnected : 연결이 되었다는 사실을 전달하기 위해 씀

ArrowController : 목적지를 가리키는 화살표를 만들며 처음 들어갈 때 목적지가 원래 방향을 가리키도록 설정한다.

XMLButtonController : 목적지를 설정하는 버튼을 만드는 캔버스 안에 집어넣는 함수, 이걸 이용해서 목적지를 변경한다.

LocationChange : 버튼 안에 집어넣는 스크립트, arrowcontroller 스크립트가 포함된 오브젝트에 버튼이 보유한 좌표 정보와 타겟의 이름을 전송한다.

MygpsTrans : 좌표를 전송하기 위해 만든 인터페이스

* GetLocation(string name, double latitude, double longitude)

Webmaploader : 저장해두었던 xml 파일을 읽어서 원하는 GPS를 유니티 좌표로 바꾸고

Scenemanager : 씬을 바꾸는 함수, ar session들이 설정되기까지 시간이 필요해서 3초 정도의 텀을 두고 있다.

Magnet\_Compass : 북쪽이 어디인지 표시해주는 함수, 안경 위에 계속 따라다니면서 북쪽을 가리킨다. 원래라면 이걸 이용해 북쪽 보정을 해서 오브젝트들을 회전시킬 생각이었지만 잘 되지 않았다.

NrealPrefebDatabase : 사용하는 관광지의 GPS 정보를 xml 파일로 만들어서 읽어 들어오는 파일

Objectpositionsetting : GPS 값을 월드 좌표로 변환하는 작업을 하고 있다. 그 외에 여러 함수들이 들어 있다.

* Cameradegree : 카메라의 각도를 준다.
* Gyrodegree : 사용하기 위한 gyro의 w 값을 반환한다.