AAST v2 동작 정리

최종 목적:

자동으로 조준 및 발사를 목표로 함  
수동으로 조준 및 발사를 목표로 함

부품정리:

aTmega128의 목적:

모터제어, 사격통제, 라즈베리파이로부터 디지털 신호를 입력 받아 분석, 스위치와 조이스틱을 통하여 수동조정값을 받아서 모터를 조정하거나 사격을 통제함

라즈베리파이의 목적:

카메라를 통하여 받은 영상에서 목표의 위치값을 분석 후 결과에 맞게 독자개발 프로토콜에 알맞게 aTmega128로 보냄, 영상을 라즈베리파이 디스플레이를 통해 사용자가 수동조작할 때 사용할 수 있도록 함

총 조작 스텝모터 축 정의:

좌우회전 x축 회전이라 정의함

상하회전 y축 회전이라 정의함

아트메가 TC사용처  
0: 내부 타이머 냉각팬 pwm

1: x축 스텝모터 ctc

2: 내부 타이머(최대한 빨리)(디스플레이 및 adc 전환 사용) ovf 초깃값 6

3: y축 스텝모터 ctc