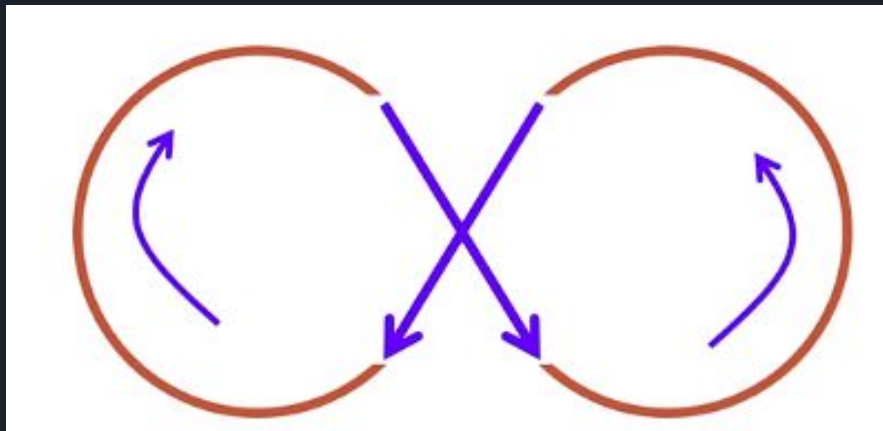


# 모터제어기 프로그래밍과제

프로그래머스 자율주행 코스 1기 조정민

## 해결 방식 - 8자 주행(자이카에서만 실행가능)



angle = 20

우회전

angle = 0

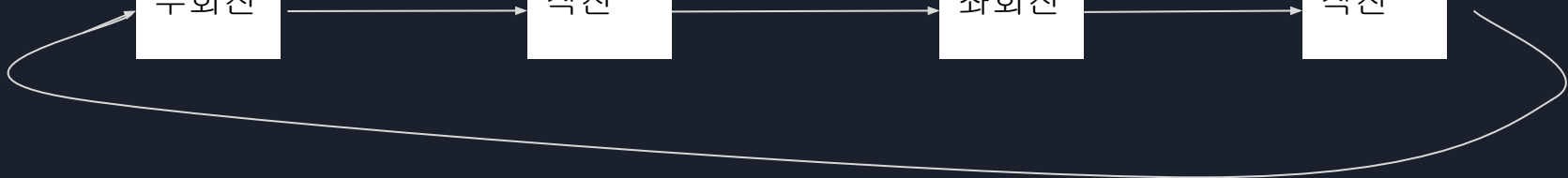
직진

angle = -20

좌회전

angle = 0

직진



# 코드

```
1  #!/usr/bin/env python
2  import rospy
3  import time
4  from xycar_motor.msg import xycar_motor
5
6  motor_control = xycar_motor()
7  rospy.init_node('auto_driver')
8  pub = rospy.Publisher('xycar_motor', xycar_motor, queue_size=1)
9
10 def motor_pub(angle, speed):
11     global pub
12     global motor_control
13     motor_control.angle = angle
14     motor_control.speed = speed
15     pub.publish(motor_control)
16
17 speed = 3
18 turn_angle = 20
19 straight_angle = 0
20 rate = rospy.Rate(50)
21
22 while not rospy.is_shutdown():
23     # turn_angle : 좌회전 또는 우회전 각도
24     # straight_angle : 직진 각도
25     # 좌회전 또는 우회전
26     for _ in range(0,700):
27         motor_pub(turn_angle,speed)
28         rate.sleep()
29     for _ in range(0,200):
30         motor_pub(straight_angle,speed)
31         rate.sleep()
32     # 좌회전 방향이면 우회전으로, 우회전 방향이면 좌회전 각도로 변경
33     turn_angle *= -1
```