

201911273 이현우

1.driver

pir_read_is_detected

Functionality: pir 큐가 비었는지 검사하고 비어있지 않다면 가장 첫번째 큐의 is_detected 값을 읽어옵니다.

Parameters: 없음

Return value: 읽은 is_detected 값

pir_read_timestamp

Functionality: pir 큐가 비었는지 검사하고 비어있지 않다면 가장 첫번째 큐의 timestamp 값을 읽어옵니다.

Parameters: 없음

Return value: 읽은 timestamp 값

pir_del

Functionality: 큐가 비어있지 않다면 1개의 노드를 삭제합니다.

Parameters: 없음

Return value: 성공이면 0, 실패시 -1

set_motor_round

Functionality: 모터의 회전 수를 결정합니다.

Parameters: int 회전 횟수

Return value: 0

motor_run

Functionality: 정해진 회전 횟수만큼 모터를 회전시킵니다.

Parameters: 없음

Return value: 0

switch_read

Functionality: 현재 switchdml on off 값을 읽습니다.

Parameters: 없음

Return value: 0, 1

switch_irq_rising

Functionality: switch가 0 -> 1이 될 때 switch value에 1을 저장합니다.

Parameters: 없음

Return value:

switch_irq_falling

Functionality: switch가 1 -> 0이 될 때 switch value에 0을 저장합니다.

Parameters: 없음

Return value:

irqreturn_t pir_irq_rising

Functionality: pir이 0 -> 1이 될 때 pir큐에 노드를 추가합니다.

Parameters: 없음

Return value: