셔틀 유선 컨트롤러 모듈 개발

- 상세 설명
    - https://github.com/jdj2261/joystick-serial
    - https://github.com/jdj2261/joystick-res
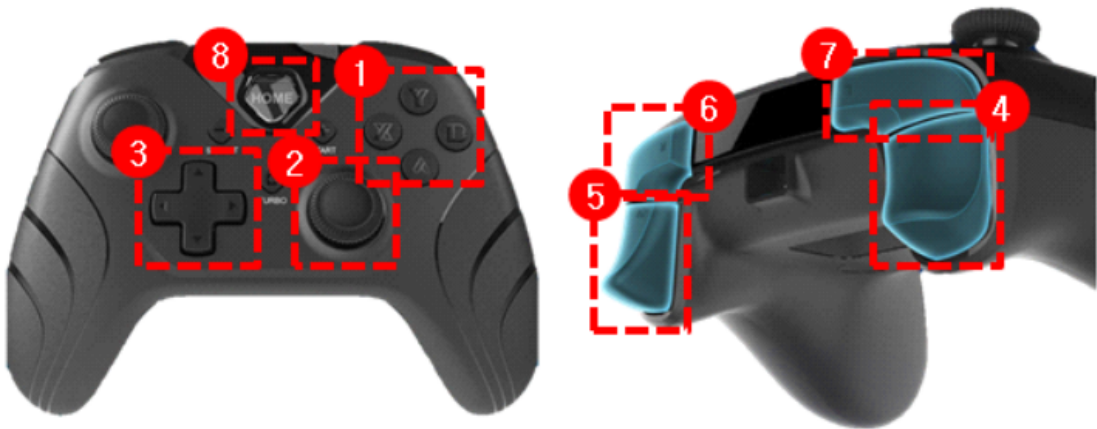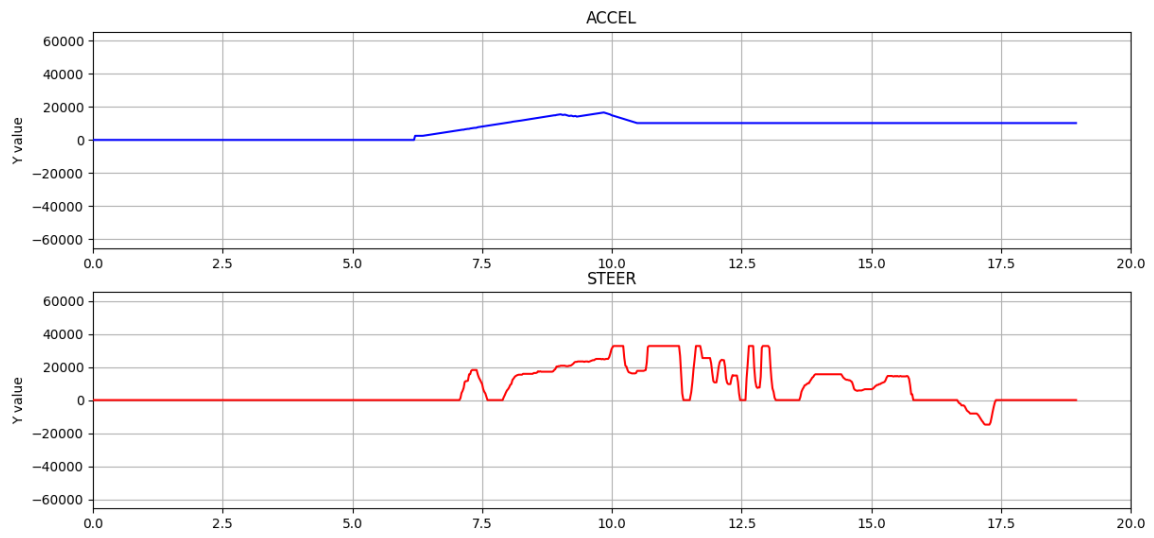- 목적
    - 셔틀 유선 컨트롤러 모듈 개발
- 개요
    - 위더스 셔틀 유선 컨트롤러 모듈 프로그래밍
- 개발 비용 : 약 10만원 (X-box joystick, *Raspberry Pi 3* Model B+, 아답터)
- 개발 일정
    - 2020년 6월 1일 ~
- 개발 언어 : Python (version 3.0)
- 개발 환경 : Raspbian
- 개발 내용
    - 라즈베리파이 Serial 통신 프로그래밍
    - 조이스틱 Input Digital/Analog Data 제어
    - 크루즈 컨트롤 개발
    - 라즈베리파이 부팅 Shell Script 개발
        - 기능

            ```
            1. 프로그램 자동시작 등록
            2. package 자동 설치
            ```

- 차년도계획
    - 조종기 민감도 조정
    - 라즈베리파이 에러 (꺼짐 현상) 해결

1) 4륜조향 모드 설정
2) 조향 명령
3) 변속
4) 가속
5) 감속
6) 비살정지 동작
7) 비상정지 해제
8) 조종기 상태