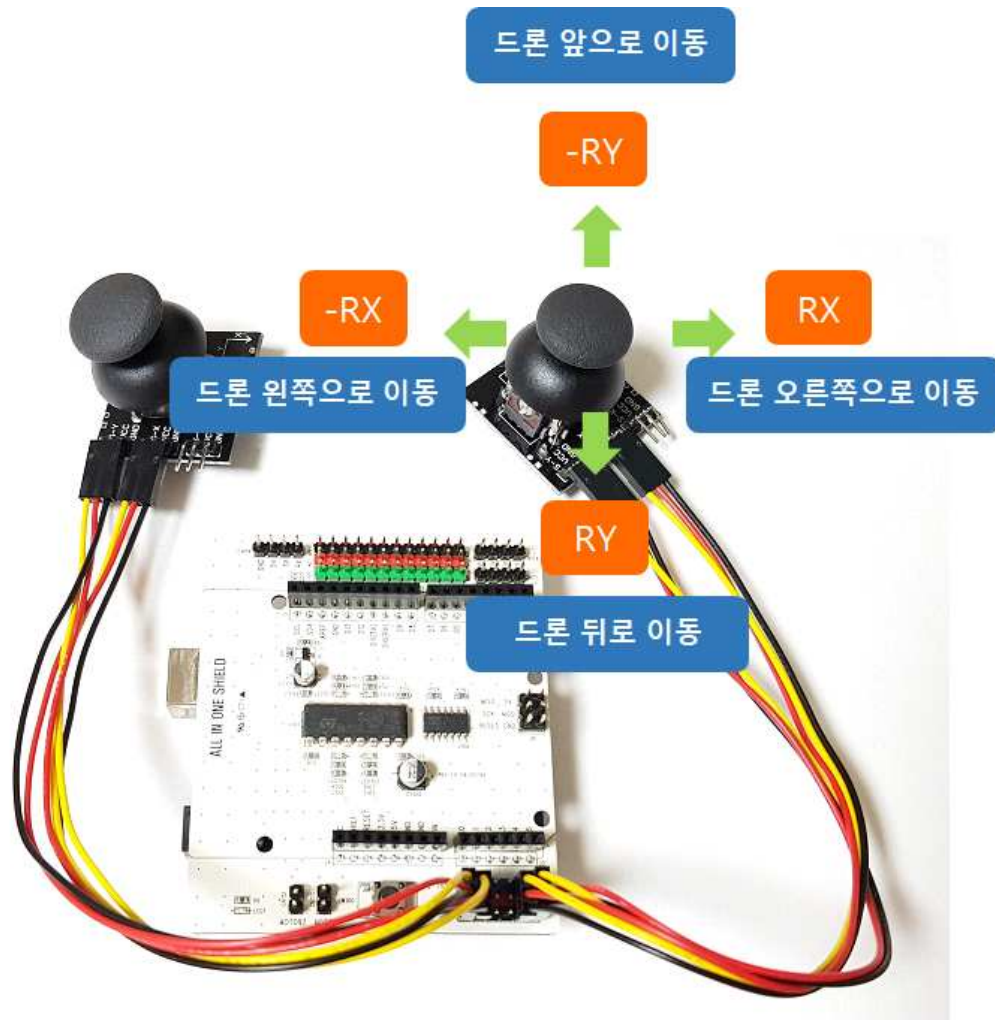


시리얼 명령어로 드론 이동 제어하기

- 아두이노 보드에서 전송된 명령어는 다음과 같이 구성된다.



- 기존 VR 프로그램에 아래의 조건을 추가한다.

-RX : 드론 왼쪽으로 이동

RX : 드론 오른쪽으로 이동

-RY : 드론 앞으로 이동

RX : 드론 뒤로 이동

VR 프로그램에 조건문 추가

- 드론 이동 제어를 위해 다음과 같이 기존 VR 프로그램에 if 조건문들을 추가한 후, 드론 명령어를 추가해 준다.

The image shows a vertical stack of code blocks in a VR program editor. The blocks are as follows:

- 드론A 추가하기 dr1** (Blue block, expandable icon)
- 모터 파워 비율:50** (Grey block)
- 바닥판 추가하기 pn1** (Blue block)
- SerialOpen("COM3", 115200)** (Green block)
- 기다리기(200)** (Teal block)
- 함수 loop()** (Red block, function definition)
- s = SerialReadStringUntil(";")** (Green block, inside loop)
- if (s == "-LX")** (Orange block, inside loop)
- dr1 드론 왼쪽 회전()** (Blue block, inside loop)
- if (s == "LX")** (Orange block, inside loop)
- dr1 드론 오른쪽 회전()** (Blue block, inside loop)
- if (s == "-LY")** (Orange block, inside loop)
- dr1 드론 파워 업()** (Blue block, inside loop)
- if (s == "LY")** (Orange block, inside loop)
- dr1 드론 파워 다운()** (Blue block, inside loop)

if (s == "-RX")



dr1 드론 왼쪽으로 이동()



if (s == "RX")



dr1 드론 오른쪽으로 이동()



if (s == "-RY")



dr1 드론 앞으로 이동()



if (s == "RY")



dr1 드론 뒤로 이동()



- 아래의 코드를 스크립트 모드에서 붙여 놓아도 된다.

```
AddDroneA dr1
    /PowerScale:50
AddPlane pn1

SerialOpen("COM3", 115200)
delay(200)

void loop()
{
    s = SerialReadStringUntil(";")

    if (s == "-LX")
    {
        dr1.DroneTurnLeft()
    }

    if (s == "LX")
    {
        dr1.DroneTurnRight()
    }

    if (s == "-LY")
    {
        dr1.DronePowerUp()
    }

    if (s == "LY")
    {
        dr1.DronePowerDown()
    }
}
```

```
if (s == "-RX")
{
    dr1.DroneMoveLeft()
}

if (s == "RX")
{
    dr1.DroneMoveRight()
}

if (s == "-RY")
{
    dr1.DroneMoveFront()
}

if (s == "RY")
{
    dr1.DroneMoveBack()
}

}
```

