

04

블록 설명 1

- 드론 블록 구성에 대하여 알아보니다.
- 동작 블록에 대하여 학습하여 봅니다.
- 센서 블록에 대하여 학습하여 봅니다.



드론 블록 설명

 이륙하기	드론을 이륙시킴 드론의 모든 비행 동작은 이 블록부터 시작함
 착륙하기	드론을 착륙시킴
 멈춤	드론이 동작을 멈춤
 비행 대기	드론을 이륙시키지 않은 상태에서 모터를 회전 시킵니다.
 센서 리셋	드론의 센서를 리셋 합니다.

※ 아래의 제어 블록 값은 -100 부터 100 사이 값을 가지며 단위는 출력 (%)입니다

 드론 스로틀 ▼ 값을 ● %	상/하 (고도) 수직 이동
 드론 요우 ▼ 값을 ● %	좌회전,우회전
 드론 피치 ▼ 값을 ● %	전진,후진(앞/뒤) 이동
 드론 롤 ▼ 값을 ● %	좌측,우측 이동
 롤 ● 피치 ● 요우 ● 스로틀 ●	동시에 여러 개의 값을 바꿀 때 사용



블록 : 동작블록

코드론 탭에서 보드를 연결하면 코드론을 제어할 수 있는 코드론 블록들이 나오게 됩니다.



만약 드론이 멈추지 않고 이상한 방향으로 동작할 경우언제나 **|| 멈춤** 버튼을 눌러서 드론의 동작을 멈출 수 있습니다.

드론 피치 값을 50 %

드론 롤 값을 70 %

드론 피치 값을 0 %

드론 롤 값을 50 %

드론 롤 값을 60 %

드론 피치 값을 50 %

드론 요우 값을 50 %

여러 개의 블록을 겹쳐 사용하기 불편한 경우엔 아래 한 개의 블록으로 동시에 여러 개의 값을 바꿀 수 있습니다. 입력하지 않고 빈 칸으로 놓은 값은 0으로 봅니다.

롤 50 피치 60 요우 -30 쓰로틀

그리고 기다리기 블록(딜레이 블록)을 추가하면 지정한 제어 값이 정한 시간 동안 계속 유지된 후 다음 블록의 동작이 실행됩니다.

드론 피치 값을 50 %
1 초 기다리기

:피치값을 50%로 설정한 상태가 아래 기다리기 블록과 상관없이 계속 유지됩니다. (이어지는 블록이 없습니다.)

드론 피치 값을 50 %
2 초 기다리기
|| 멈춤

:피치값을 50%로 설정한 상태가 2초 동안 이어진 후 드론이 동작을 멈춥니다.

동작블록 설명

드론 **쓰로틀** ▼ 값을 50 %

throttle : 상하 수직 이동



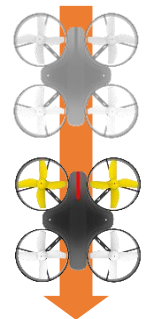
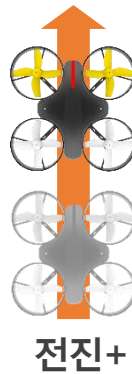
드론 **요우** ▼ 값을 50 %

yaw : 좌회전, 우회전 이동



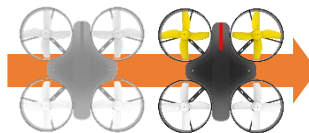
드론 **피치** ▼ 값을 50 %

pitch : 전진, 후진 이동



드론 **롤** ▼ 값을 50 %

roll : 좌측, 우측 이동



우측 이동+





블록 : 센서블록

드론 정보 비행 상태 ▼	드론의 비행 상태를 알려줌 (대기/착륙/이륙/비행 등)
드론 정보 방향 기준 ▼	드론이 비행할 때의 방향의 기준이 무엇인지를 알려줌 (Headless / Normal)
드론 정보 미세조정 피치값 ▼	피치에 대한 미세조정값을 알려준다
드론 정보 미세조정 롤값 ▼	롤에 대한 미세조정값을 알려준다
드론 정보 센서 방향 ▼	각도 측정 센서를 참조하여 현재 드론의 상태가 어떤지를 알려 줌 (정상 / 뒤집히기 시작 / 뒤집힘)
드론 정보 배터리 잔량 ▼	드론의 남은 배터리량 %로 표시해줌
센서값 롤 ▼	드론 기체가 얼마나 좌우로 기울어져 있는지를 각도로 알려줌
센서값 피치 ▼	드론 기체가 얼마나 상하로 기울어져 있는지를 각도로 알려줌
센서값 요우 ▼	드론 기체가 얼마나 좌우로 회전 하였는지를 각도로 알려줌
센서값 드론의 온도 ▼	드론의 내부 온도를 알려줌
센서값 기압 ▼	드론이 측정한 주위의 공기압을 알려줌