



# 에어고 에듀 코딩조종기 지원 명령어

| 드론조작          | 명령어           | GEN.2 | GEN.1 | 입력값 예제                           | 입력값 예제의 동작설명                               |
|---------------|---------------|-------|-------|----------------------------------|--------------------------------------------|
| 1:1 매핑하기      | mapping_start | 동작    |       | mapping_start                    | 1:1 매핑 모드 동작                               |
| 바인딩 하기        | connect       | 동작    |       | connect                          | 드론과 조종기 연결                                 |
| 드론 모드         | drone         | 동작    |       | drone                            | 드론모드로 동작 (기본값)                             |
| RC카 모드        | rccar         | 동작    |       | rccar                            | 조종기 동작모드 -rccar 모드                         |
| 시동걸기          | start         | 동작    | X     | start                            | 모터가 약하게 회전                                 |
| 시동끄기          | off           | 동작    |       | off                              | 모터가 정지                                     |
| 자동이륙          | takeoff       | 동작    |       | takeoff                          | 자동이륙                                       |
| 자동착륙          | land          | 동작    |       | land                             | 자동착륙                                       |
| 비상정지          | emergency     | 동작    |       | emergency                        | 모터긴급정지                                     |
| 상승            | up x t        | 동작    |       | up 20 500, x: 20-500, t: ms      | 0.5초 20 만큼 상승 (범위 20-500)                  |
| 하강            | down x t      | 동작    |       | down 20 700, x:20-500, t: ms     | 0.7초 20 만큼 하강 (범위 20-500)                  |
| 좌회전           | ccw x t       | 동작    |       | ccw 20 3000, x:20-500, t: ms     | 3초 20 만큼 좌회전 (범위 20-500)                   |
| 우회전           | cw x t        | 동작    |       | cw 20 1500, x:20-500, t: ms      | 1.5초 20 만큼 우회전 (범위 20-500)                 |
| 앞으로전진         | forward x t   | 동작    |       | forward 20 1000, x:20-500, t: ms | 1초간 20 만큼 전진 (범위20-500)                    |
| 뒤로후진          | back x t      | 동작    |       | back 20 5000, x:20-500, t: ms    | 5초간 20 만큼 후진 (범위20-500)                    |
| 좌측이동          | left x t      | 동작    |       | left 20 1000, x:20-500, t: ms    | 1초간 20 만큼 좌측이동 (범위20-500)                  |
| 우측이동          | right x t     | 동작    |       | right 20 1000, x:20-500, t: ms   | 1초간 20 만큼 우측이동 (범위20-500)                  |
| 4색 LED/7색 LED | funled        | 동작    |       | funled                           | 4색 LED 색이 한번 바뀜<br>7색 LED 색이 한번 바뀜 (gen.2) |
| 360도 공중회전     | flip x        | 동작    |       | flip 1<br>1.(left)               | 입력된 방향으로 360 회전                            |
| 속도조정(3단계)     | speed x       | 동작    |       | speed 1, x:1-3                   | 드론 속도를 1단계로 변경 (범위 3단계 까지)                 |
| 헤드리스모드        | headless      | 동작    |       | headless                         | 헤드리스 모드 활성화                                |
| 광학센서ON/OFF    | opt           | 동작    |       | opt                              | 광학센서 끄고/켜                                  |
| 기압계값 (높이)     | height?       | 동작    | X     | height?                          | 드론의 기압계값을 전송받음                             |
| 배터리잔량         | battery?      | 동작    | X     | battery?                         | 드론의 배터리값을 전송받음                             |
| 기압계 ON/OFF    | barometer     | 동작    |       | barometer                        | 기압계를 끄고/켜                                  |
| 자이로초기화        | gyroreset     | 동작    |       | gyroreset                        | 자이로초기화                                     |