

TAG Reader / Writer

사용자 매뉴얼

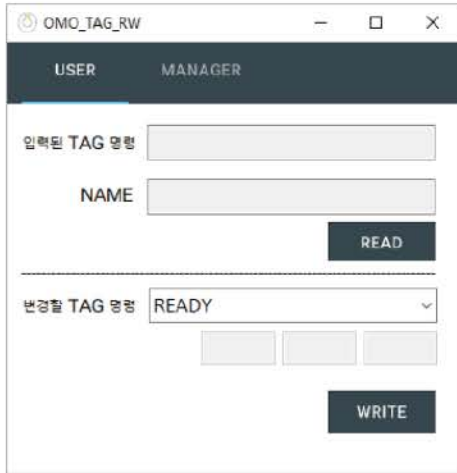


OMOROBOT

목차

TAG 프로그램 사용	3
— 기기 연결	3
— TAG READ	4
— TAG WRITE	5

TAG 프로그램 사용



OAGV_TAG.exe 파일을 실행해주세요.

— 기기 연결



Reader/Writer의 USB단자를 PC에 연결합니다.



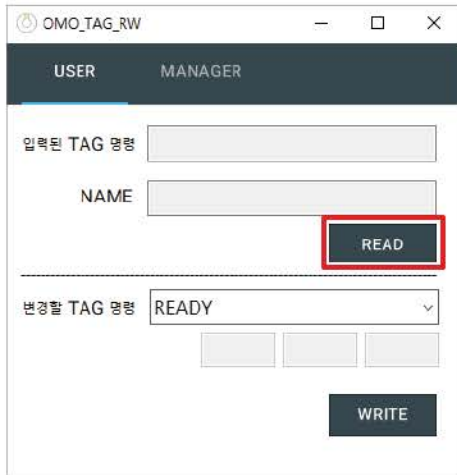
전원이 들어오면 빨간 LED가 켜지며 부저음이 납니다.



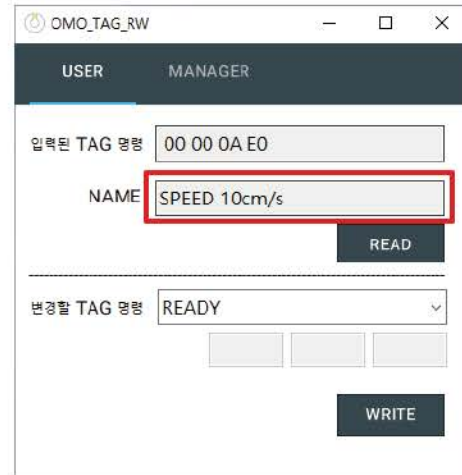
TAG를 Reader/Writer 위에 올려둡니다.

TAG 프로그램 사용

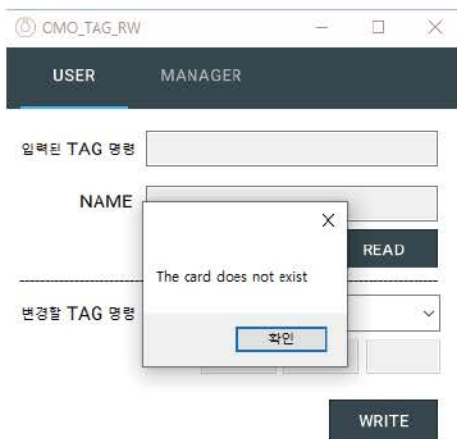
— TAG READ



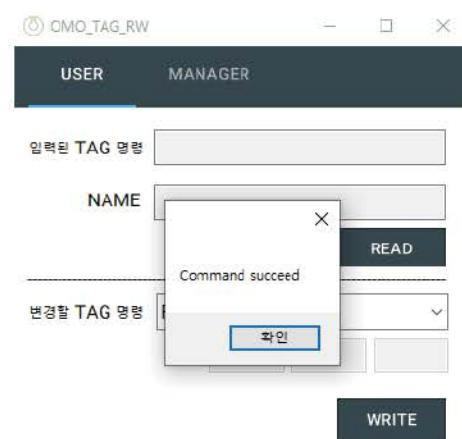
1. READ 버튼을 클릭합니다.



2. 입력된 명령어를 확인할 수 있습니다.



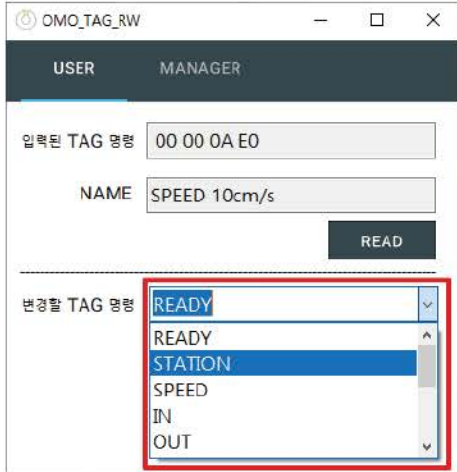
3. 잘못된 TAG이거나 제대로 인식하지 못한 경우, 'The card does not exist' 라는 문구가 나옵니다.



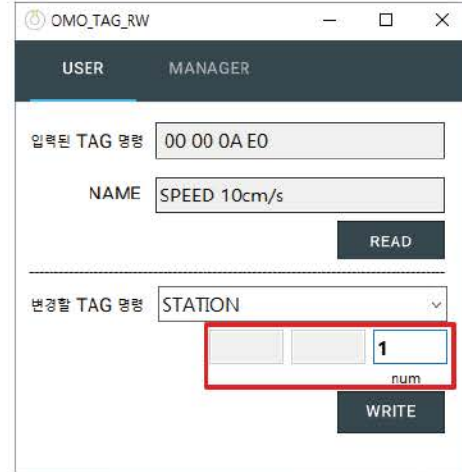
4. Reader/Writer가 PC와 연결되지 않았을 경우, 'Command succeed' 라는 문구가 나옵니다.

TAG 프로그램 사용

— TAG Write



1. 입력하고자 하는 명령어를 드롭다운 메뉴에서 선택합니다.



2. 활성화 된 영역에 값을 모두 작성합니다.

(예시)

변경할 TAG 명령 STATION

5
num

변경할 TAG 명령 SPEED

60
cm/s

변경할 TAG 명령 DEPOT

50 2
Height num

변경할 TAG 명령 Approach-Pou

1
num

TAG에 명령을 입력하기 전에는 반드시 활성화된 영역에 알맞은 값을 기입해야 합니다.

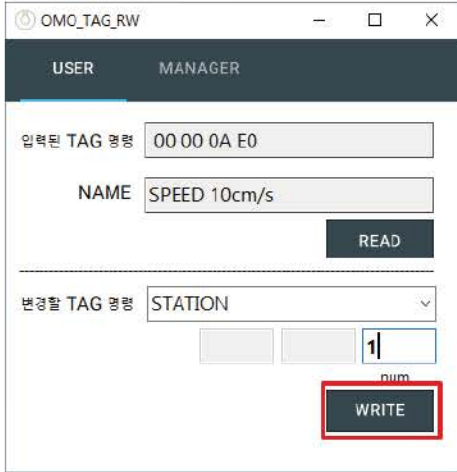
Height : 높이를 cm단위로 숫자만 기입하세요.
(70cm -> 70)

num : 스테이션 번호를 숫자만 기입하세요.
(1번 스테이션 -> 1)

cm/s : 로봇의 이동속도(1초에 이동하는 거리)를 cm단위로 숫자만 기입하세요.
(60cm/s -> 60)

TAG 프로그램 사용

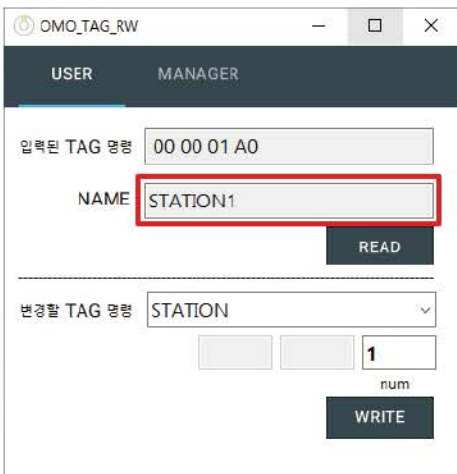
— TAG Write



1. 공란을 모두 기입한 후 WRITE 버튼을 클릭합니다.



2. 명령이 정상적으로 TAG에 입력되면 Reader/Writer에 녹색 LED가 켜지며 부저음이 울린 뒤 빨간 LED가 켜집니다.



3. 다시 READ버튼을 클릭하면 TAG에 입력된 명령어가 나타나는 것을 확인하실 수 있습니다.