① 스마트폰 메뉴버튼을 눌러 ② 더보기 메뉴를 선택합니다. ③ 예제선택을 눌러 ④ 단계와 예제파일을 선택합니다.

m.Task		R+ m.Task		예제를 선택하세요
기 : CM-100	블루투스 : 연결 안됨	제어기 : <b>CM-100</b>	블루투스 : <b>연결 안됨</b>	
// 프로그램_설명		1 //프로그램_설명		🕞 울로 3단계
프로그램 시작		2 프로그램 시작		
		4		이 건널목 사단기
		5		02 범퍼카
		6		03 집게 탐사차
		루 체크		
				04 전기 기타
			71	05 노래하는 새
		프로그램 물덕 모	21	06 타워 크레인
	Q 71			07 자가카
세 파 달	21	RC-100A		0/80/
				08 탱크
저장	다른 이름으로 저장	예제 선택 🛛 🕄		09 청기백기
	00			10 배틀 버그
다운로드		환경 설정		11 근보 기사
	니보기			
				(4)

🗔 🏗 📶 📋 🏈 오후 5:02

단계별 예제파일을 선택할 수 있습니다.

[다] 🏗 📶 📋 😭 오후 5:01

### 2 예제파일 선택하기





1 설치 안내

안드로이드 Play 스토어에서 "로보티즈" 검색하여 "R+m.Task" 설치합니다.



1 설치 안내

2 예제파일 선택하기

5 로봇 조종 방법

8 '더 보기'추가 기능

3 다운로드 방법 - 제어기 연결 4 다운로드 방법 - 블루투스 연결

6 제어기 선택 및 편집하기 7 명령어 직접 입력, 수정하기

문의 : 교육사업부 이종선 070-8671-3403 / jongbird@robotis.com

스마트폰의 종류에 따라 화면에 표시되는 이미지는 다를 수 있습니다.

# R+m.Task 사용 매뉴얼



Rm.Task



記ः 🗄 📶 📋 🙆 오후 5:03

- ⑥ 블루투스 핀(PIN) 번호 입력창에 숫자 '0000' 을 입력하고 확인을 누르면 연결이 완료 됩니다.
- ⑤ **블루투스 승인 요청** 창이 뜨면 **예**를 눌러 블루투스를 켭니다.
- ④ 예제파일이 선택된 상태에서 **다운로드 버튼**을 누릅니다.



* }, *** •••	📋 🗭 오후 5:10		
ollo_l3_07_combatcar_kr - R+ m.Task			
제어기 : CM-100	블루투스 : <b>연결 됨</b>		

② BT-110의 ID를 확인합니다. ③ 스마트폰에 감지된 BT-110 ID를 확인하여 연결합니다.(\* 블루투스 연결은 CM-100A, CM-510, CM-530 에서 사용 가능합니다.)

① **'다운로드'** 나 **'RC-100A'(조종기)** 를 선택합니다.





BT-110v1.0.0 00:19:01:21:57:B0
TOSHIBA-USER 00:22:58:FF:54:23
BTK-A56C 00:07:67:00:F7:48
BT-110v1.0.0 00:19:01:21:57:AA
다른 장치 목록
BT−110∨1.0.0 00:19:01:21:57:93
3

# 4. 다운로드 방법-블루투스 연결

블루투스로 예제파일을 다운로드 받을 수 있습니다.



스마트폰과 블루투스 통신 모듈(BT-110)을 연결합니다.





B 다운로드 방법-제어기 연결

① CM-100 부분을 눌러 제어기를 선택합니다. ② 입렵창 부분을 눌러 편집이미지에서 메뉴를 선택합니다. (\* 한번 누르면 선택 또 한번 누르면 취소가 됩니다.)

			3 <u>6</u> 11	I 📋 😭	오후 5:00
R+ m.Task					
제어기 : CM-100			(1)	블루투스	└ : 연결 안됨
1	H	주/ \ 괜 전 9			
2	프	CM-100			
3	{	611 F			
4		CM-5			
5		CM-510			
6		CM-530			
7	}	Ciiii 550			
8		CM-700			
9			,		

		} <b>□</b> } ³⊑, ∎ <b> </b>	🛑 😭 오후	5:01	
R+ n	R+ m.Task				
제어	기 : CM-10	ס	블루투스 : <b>연</b> 결	<u></u> 안됨	
1	// 프로그램	램_설명			
2	프로그램	시작			
3					
4	(2)				
[		t	Ê	-	
	4	80		Ē	
1	복사하기	잘라내기	붙여넣기	줄	

제어기 종류를 선택하거나 줄 삽입, 복사하기 등 입력창을 편집할 수 있습니다.

### 6 제어기 선택 및 편집하기

④ Buttons: 일반 리모컨과 같이 방향키를 사용하는 경우

③ Sensor: 스마트폰의 기울기대로 이동명령을 사용하는 경우

② Joystick:화면에 손가락을 붙여서 조종하는 경우 편리

① '블루투스가 연결된 상태에서 '더보기' 메뉴의 **'RC-100A'** 메뉴를 선택 합니다.





# 5 로봇조종방법

스마트폰으로 로봇을 조종 할 수 있습니다.

① **물체크**를 눌러 에러위치(줄)과 에러내용을 확인합니다.
② **프로그램출력보기**를 눌러 스마트폰으로 출력값을 확인합니다.



'더보기' 메뉴를 선택하여 룰 체크, 프로그램 출력 보기를 할 수 있습니다.

## 8 '더보기'추가기능

① 입렵창 부분을 빠르게 두번 눌러 ② 명령어를 선택합니다. ③ ?(파라미터) 입력은 빠르게 두번 누릅니다. (\* 입력 방법은 PC용 프로그램과 같습니다)

	(미) 🏗 📶 🛑 😭 오후 5:00	🖽 🏗 📶 🛑 🐼 오흐 5:01
R+ m	n.Task	명령어 종류를 선택하세요.
제어	기 : CM-100 블루투스 : 연결 안됨	
1	// 프로그램_설명	이 이 아파 같
2	프로그램 시작	
3	{	
4		프로그램 강제 종료
5		{ (구간 시작)
7	) 1	
8		
9		// (주석이나 메모)
10		
11		· 결행군
12		계산 (산술 연산 및 비트 연산)
13		
14		로드 (값입력하기) (2)
15		레이브 (저표하 이귀)
16		데이글(꿈드릴 귀지)
17		점프 (goto)
18		
19		^☆건분



직접 명령어 종류를 선택, 입력, 수정 할 수 있습니다.

7 명령어 직접 입력, 수정하기