

R+m.Task 사용 매뉴얼



- 1 설치 안내
- 2 예제파일 선택하기
- 3 다운로드 방법 - 제어기 연결
- 4 다운로드 방법 - 블루투스 연결
- 5 로봇 조종 방법
- 6 제어기 선택 및 편집하기
- 7 명령어 직접 입력, 수정하기
- 8 '더 보기'추가 기능

문의 : 교육사업부 이종선 070-8671-3403 / jongbird@robotis.com
스마트폰의 종류에 따라 화면에 표시되는 이미지는 다를 수 있습니다.

1 설치 안내



안드로이드 Play 스토어에서 “로보티즈” 검색하여 “R+m.Task” 설치합니다.

2 예제파일 선택하기

단계별 예제파일을 선택할 수 있습니다.



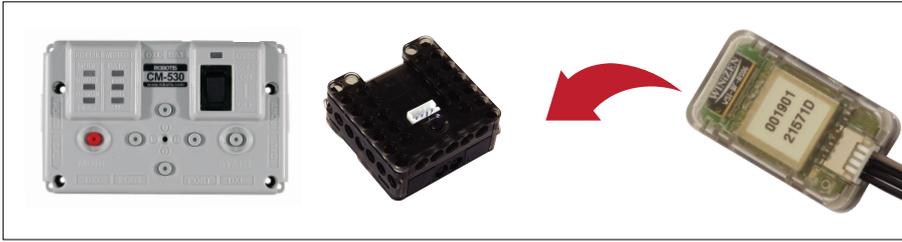
①

④

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

3 다운로드 방법-제어기 연결

스마트폰과 블루투스 통신 모듈(BT-110)을 연결합니다.



①



②

- ① 제어기에 BT-110를 연결합니다.
- ② 연결된 제어기는 전원버튼을 눌러 켭니다.

4 다운로드 방법 블루투스 연결

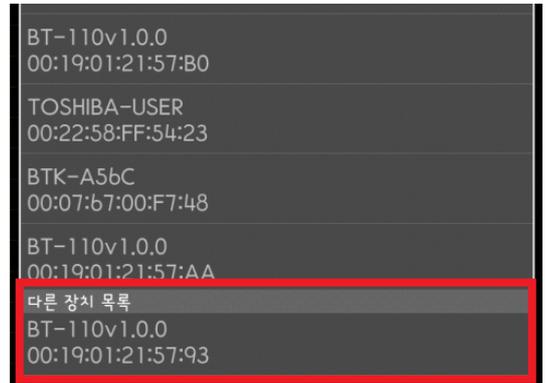
블루투스로 예제파일을 다운로드 받을 수 있습니다.



①



②

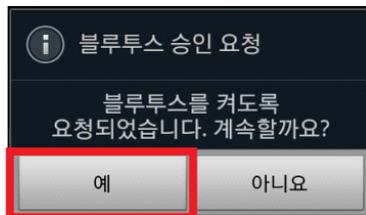


③

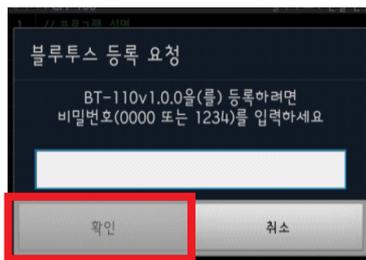
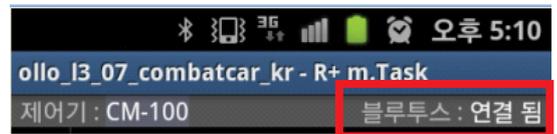
- ① '다운로드' 나 'RC-100A'(조종기) 를 선택합니다.
- ② BT-110의 ID를 확인합니다.
- ③ 스마트폰에 감지된 BT-110 ID를 확인하여 연결합니다. (* 블루투스 연결은 CM-100A, CM-510, CM-530 에서 사용 가능합니다.)



④



⑤

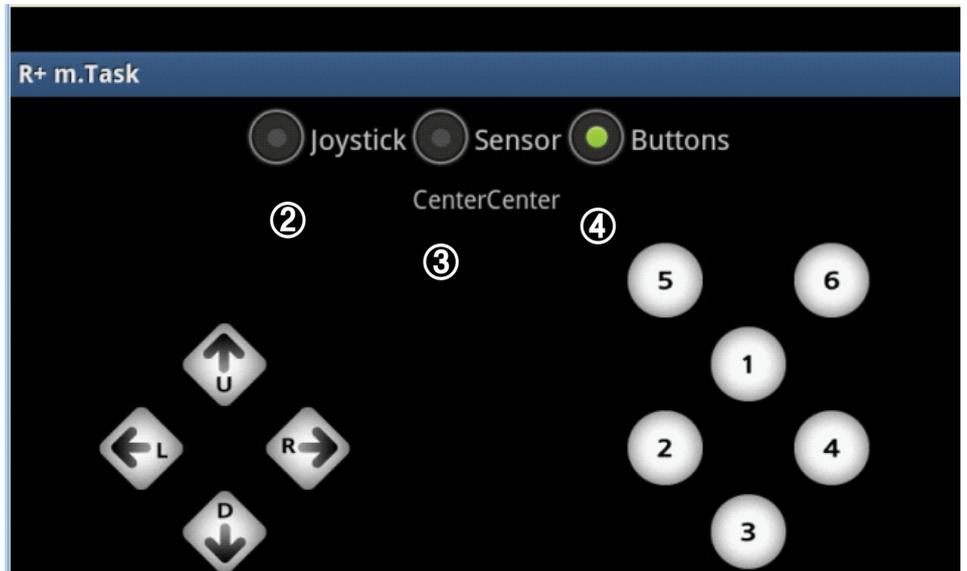
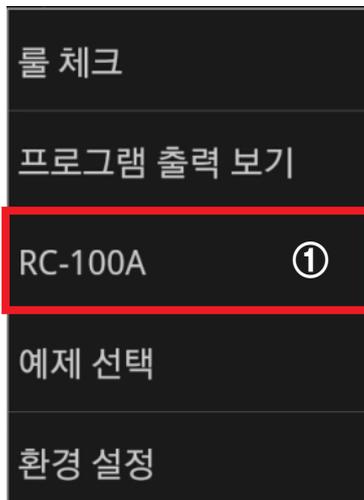


⑥

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

5 로봇 조종 방법

스마트폰으로 로봇을 조종 할 수 있습니다.



- ① '블루투스가 연결된 상태에서 '더보기' 메뉴의 'RC-100A' 메뉴를 선택 합니다.
- ② Joystick : 화면에 손가락을 붙여서 조종하는 경우 편리
- ③ Sensor : 스마트폰의 기울기대로 이동명령을 사용하는 경우
- ④ Buttons : 일반 리모컨과 같이 방향키를 사용하는 경우

6 제어기 선택 및 편집하기

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



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

7 명령어 직접 입력, 수정하기

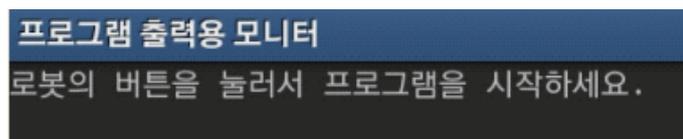
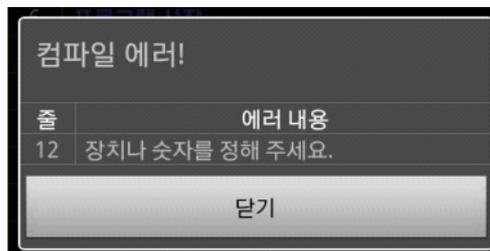
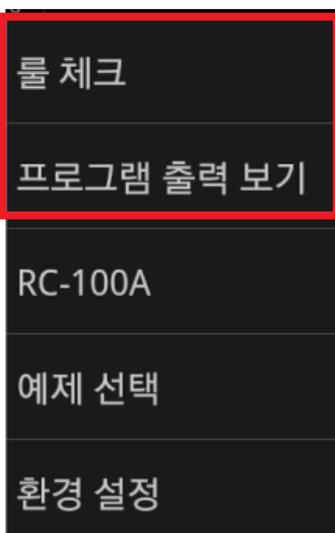
직접 명령어 종류를 선택, 입력, 수정 할 수 있습니다.



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

8 '더보기' 추가기능

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



- ① 롤체크를 눌러 에러위치(줄)과 에러내용을 확인합니다.
- ② 프로그램출력보기를 눌러 스마트폰으로 출력값을 확인합니다.