

RoboDog



다가올 미래를 뒤바꿀 AI

로보독 - 파이썬 셀치

인공지능과 로봇의 조화로 태어난 로보독

WWW.JUNILAB.CO.KR

01 PC코딩 : 준비하기

로보독을 하기의 PC용 코딩 언어를 사용 할 경우 블루투스 동글을 준비한다.

◇ 스크래치 ◇ 엔트리 ◇ 파이썬

1단계. USB 동글 연결



● 처음 로보독과 연결할 때

- ① USB 동글을 커넥터에 꽂는다.
- ② 동글의 빨간 LED가 빠르게 깜박거린다.
- ③ 로보독 전원을 켜다.
- ④ 헤드LED에 블루투스 끝 2자리번호가 나타난다.
- ⑤ USB 동글의 빨간 LED 깜박임이 멈춘다.

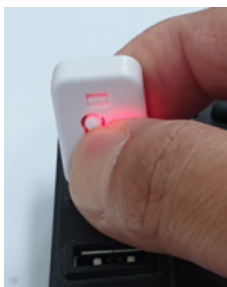


동글과 로보독이 연결 성공하면
서로 쌍(짝)이된다.

쌍을 맺은 제품은 함께 보관하여
다른 동글과 섞이지 않도록 주의한다.

동글 초기화

동글에 저장된 로보독 블루투스 정보를 삭제하는 초기화 과정입니다.



● 만약, 정상 연결이 안되었을 경우

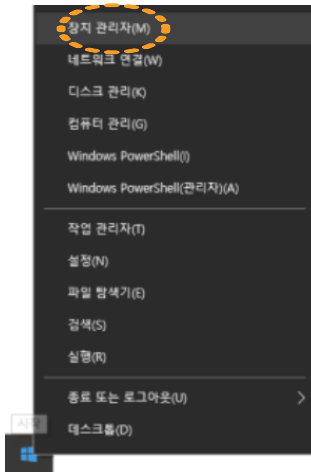
- ⑥ 사진과 같이 동근버튼을 길게 누른다.
- ⑦ 빨간 LED가 빠르게 깜박거린다.

● 새로운 로보독과 연결하고자 할 경우

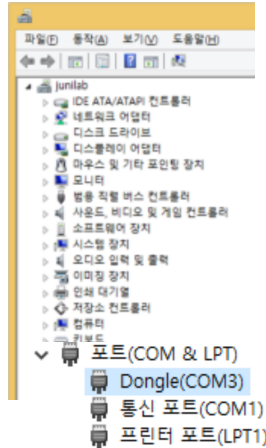
동글 초기화 후 "처음 로보독과 연결할 때" 실행한다.

2단계. 환경 설정

① 시작 위에서 마우스 오른쪽 클릭

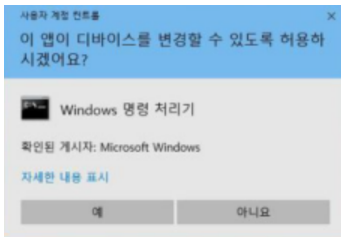


② 포트(COM&LPT)에서
Dongle(COM ●) 설치 여부 확인한다.



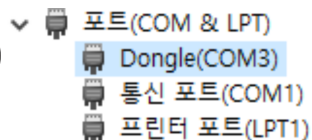
3단계. USB 드라이버 설치

- ① www.junilab.co.kr → 공지사항 → [USB동글원도우드라이버] 게시물을 확인한다.
- ② 첨부 파일 DongleSetup 압축해제한다.
- ③ dogngleSetup.bat 파일을 더블클릭하여 실행한다.



Dongle 드라이버가 미설치되었을
경우에만 3단계를 실행합니다.

- ④ 장치관리자에서 드라이버를 확인한다.
(Dongle(COM●)에서 COM 번호는 자동으로 부여된다.)



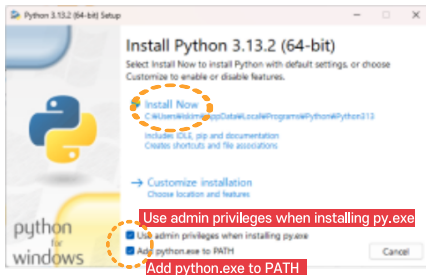
1단계. 파이썬 다운로드

① <https://www.python.org>>Downloads

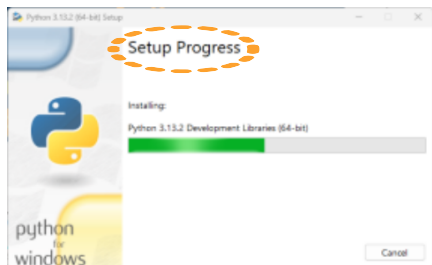
② 다운로드 실행



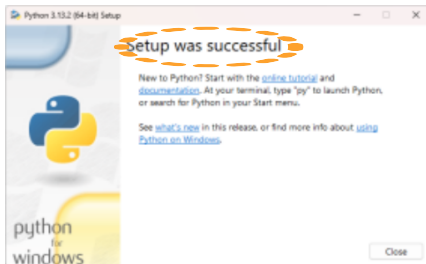
③ 설치하기



④ 설치 중



⑤ 설치 성공

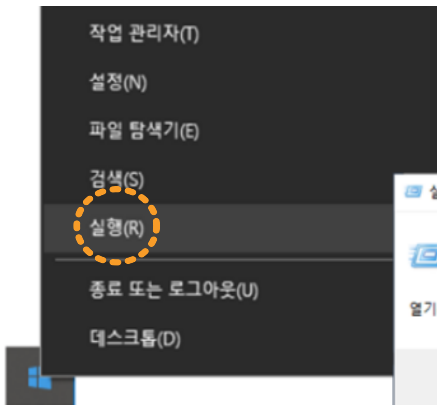


⑥ 설치 확인

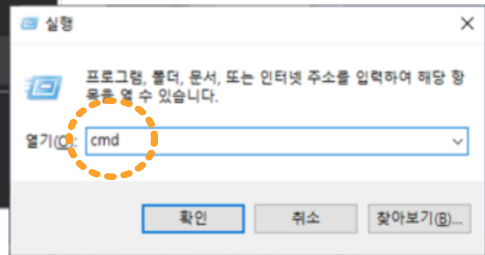


2단계. 로보독 라이브러리 설치

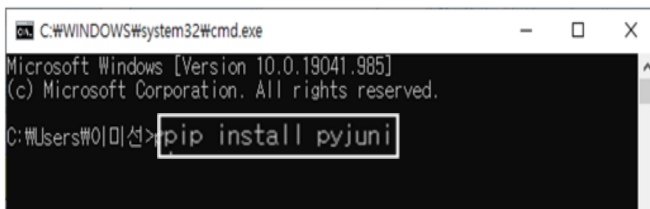
① 시작 위에서 마우스 오른쪽 클릭



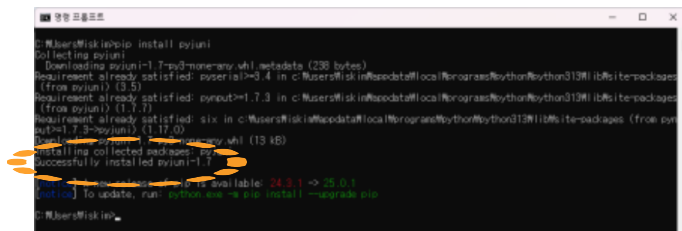
② 'cmd' 입력 → 확인



③ 'pip install pyjuni' 입력 후 엔터

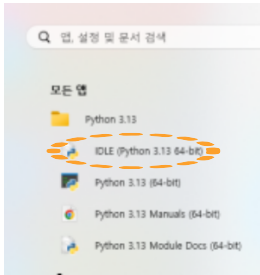


④ 'Successfully installed pyjuni-1.7' 성공 확인

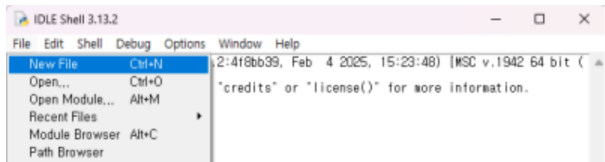


3단계. 로보독- 파이썬 실행하기

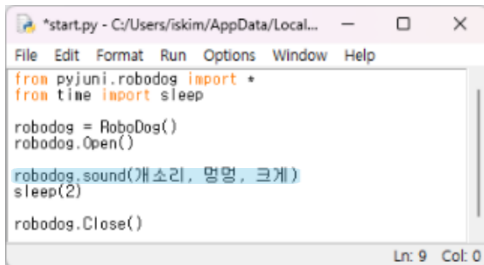
① IDLE 실행



② New File 실행



③ 로보독 정상 연결 확인위해 코딩('멍멍' 소리)

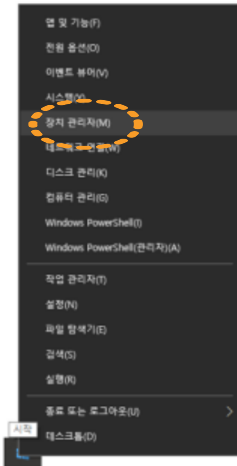


④ 로보독 정상 연결 확인위해 코딩('멍멍' 소리 출력)

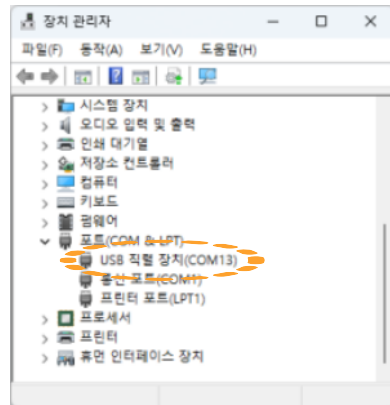


정상연결이
안될 때
시리얼 포트를 수동으로 설
정해주세요.

① 시작 위에서 마우스 오른쪽 클릭

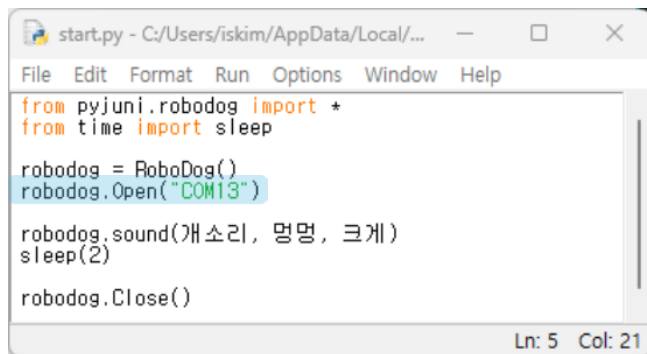


② 포트(COM&LPT)에서
Dongle(COM ●) 설치 여부 확인한다.



③ IDLE실행 --> New File 실행

동글이 연결된 시리얼포트 번호 (COMO)를 확인하고
해당 번호를 `Open("COMO")` 함수에 기입한다.



단체교육 주의사항

USB동글-로보독 연결



2인 이상 블루투스 연결 방법

2대 이상 수업 할 때는 아래와 같이 블루투스를 연결하도록 한다.

1

로보독(A) 1대를 배터리 연결하고 전원을 켜다.

로보독은 빙둥 소리를 내고 헤드LED는 5초간 ID를 출력한다.

2

USB동글을 PC USB 포트에 꽂는다.

USB동글의 빨강 LED가 깜빡거린다.

3

로보독(A)과 USB동글이 자동으로 연결된다.

로보독은 피링~ 음이 울리고,

USB 동글의 빨강 LED가 깜빡임이 멈추고 켜진다.

한꺼번에 여러 대의 로보독 전원을 켜고 USB동글을 켜면 랜덤하게 로보독-USB동글이 연결된다. 그래서 다른 장치와 연결되는 경우가 발생하고 혼선을 야기한다.

따라서 2인 이상 USB동글을 사용 할 때는 딱 한 대의 USB와 한 대의 로보독 전원을 켜서 1:1 연결하도록 한다.

※연결된 로보독과 USB는 식별 가능한 표시를 하고 함께 보관하시기를 권장 합니다.

단체교육 주의사항

USB동글-로보독 연결



블루투스 연결이 혼선되었을 때

나의 로보독과 다른 USB 동글이 연결되었을 때,
USB 동글을 다른 로보독 연결하고자 할 경우에 하기와 같이 연결한다.

1

연결하고자 하는 로보독 전원을 끈다.

2

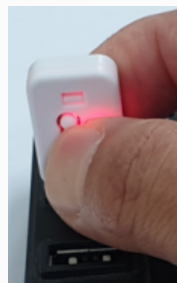
USB동글을 PC USB 포트에 꽂고 동글 버튼을 꾹~ 누른다.

USB동글의 빨강 LED가 빠르게 깜빡거린 후 천천히
깜빡거린다.

3

연결하고자 하는 로보독 한 대만 전원을 켜다.

로보독은 떠링~ 음이 울리고,
USB 동글의 빨강 LED가 깜빡임이 멈추고 켜진다.



반드시 연결하고자 하는 로보독과 USB동글 각 1대씩만 전원을 켜도록 한다.

※연결된 로보독과 USB는 식별 가능한 표시를 하고 함께 보관하시기를 권장 합니다.