**Real Cell로 프로그램 보내기**

LAN 연결( 컨트롤러 <-> PC )

ROBOGUIDE -> Tools -> Simulator -> Sim. Start ->

FTP -> TP 전송

**변수 전송(Register, Position Register)**

ROBOGUIDE(Variable탭) 우클릭 -> 보내고 싶은거 TO Robot

