

수신 : 외부 시스템에서 모듈로 전송

응답 : 모듈이 외부 시스템으로 응답

앵커 모드 및 번호 설정

수신 : 20 0x01 VALUE 21

VALUE : 앵커번호(1~9)

응답 : 없음

태그 모드 및 번호 설정

수신 : 20 0x02 VALUE 21

VALUE : 태그번호(10~119)

응답없음

모듈 정보 요청

수신 : 20 03 21

응답 : 20 3 MODE ID

MODE : 0 = 앵커모드 , 1 = 태그모드

ID : 번호(앵커번호 혹은 태그번호)

현재 모듈이 앵커 모드인 경우 지정 태그와의 거리 측정

수신 : 20 4 VALUE 21

VALUE : 태그번호(10~19)

응답 : 20 4 DIST1 DIST2 21

DIST1 : 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST2 : 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

현재 앵커모드인 경우 지정 태그와의 거리 측정 명령(연속)

수신 : 20 5 VALUE 21

VALUE : 태그번호(10~19)

응답 : 20 4 DIST1 DIST2 21

DIST1 : 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST2 : 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

다음 신호 수신시까지 반복 구동됨.

현재 앵커모드인 경우 전체 태그(10~19)와의 거리 측정 명령

수신 : 20 6 21

응답 : 20 5 TAG_ID DIST1 DIST2 21 (10회 반복)

TAG_ID : 태그 번호(10~19)

DIST1 : 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST2 : 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

10~19번 태그의 거리 값을 모두 전송

현재 앵커모드인 경우 전체 태그(10~19)와의 거리 측정 명령(연속)

수신 : 20 7 21

응답 : 20 5 TAG_ID DIST1 DIST2 21 (10회 반복)

TAG_ID : 태그 번호(10~19)

DIST1 : 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST2 : 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

10~19번 태그의 거리 값을 모두 전송

다음 신호 수신시까지 반복 구동됨.

앵커1 좌표 설정

수신 : 20 8 ANCHOR_ID X1 X2 Y1 Y2 21

X1 : X값(UINT16_T) 하위 1바이트

X2 : X값(UINT16_T) 상위 1바이트

Y1 : Y값(UINT16_T) 하위 1바이트

Y2 : Y값(UINT16_T) 상위 1바이트

응답 : 없음

ANCHOR_ID의 모듈을 앵커1로 설정하고 X, Y좌표를 설정

앵커2 좌표 설정

수신 : 20 9 ANCHOR_ID X1 X2 Y1 Y2 21

X1 : X값(UINT16_T) 하위 1바이트

X2 : X값(UINT16_T) 상위 1바이트

Y1 : Y값(UINT16_T) 하위 1바이트

Y2 : Y값(UINT16_T) 상위 1바이트

응답 : 없음

ANCHOR_ID의 모듈을 앵커2로 설정하고 X, Y좌표를 설정

앵커3 좌표 설정

수신 : 20 10 ANCHOR_ID X1 X2 Y1 Y2 21

X1 : X값(UINT16_T) 하위 1바이트

X2 : X값(UINT16_T) 상위 1바이트

Y1 : Y값(UINT16_T) 하위 1바이트

Y2 : Y값(UINT16_T) 상위 1바이트

응답 : 없음

ANCHOR_ID의 모듈을 앵커3로 설정하고 X, Y좌표를 설정

현재 앵커모드인 경우 앵커와 태그간 거리 측정

수신 : 20 11 ANCHOR ID TAG ID 21

ANCHOR_ID : 앵커번호(1~9)

TAG_ID : 태그번호(10~19)

응답 : 20 4 DIST1 DIST2 21

DIST1 : 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST2 : 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

현재 앵커모드인 경우 태그 위치 추적

수신 : 20 12 TAG ID 21

TAG_ID : 앵커번호(10~19)

응답 : 20 7 DIST11 DIST12 DIST21 DIST22 DIST31 DIST32 X1 X2 Y1 Y2 21

DIST11 : 앵커 1 - 태그간 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST12 : 앵커 1 - 태그간 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

DIST21 : 앵커 2 - 태그간 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST22 : 앵커 2 - 태그간 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

DIST31 : 앵커 3 - 태그간 거리값(UINT16_T) 하위 1바이트

DIST32 : 앵커 3 - 태그간 거리값(UINT16_T) 상위 1바이트

X1 : X좌표(UINT16_T) 하위 1바이트

X2 : X좌표(UINT16_T) 상위 1바이트

Y1 : Y좌표(UINT16_T) 하위 1바이트

Y2 : Y좌표(UINT16_T) 상위 1바이트

태그 위치 추적 시작(칼만필터 사용 안함)

수신 : 20 13 21

응답 : 없음

태그 위치 추적 시작(칼만필터 사용)

수신 : 20 14 21

응답 : 없음

태그 위치 추적 종료

수신 : 20 15 21

응답 : 없음

태그 선택(태그 위치 추적시 사용할 태그 리스트)

수신 : 20 16 VALUE1 VALUE2 VALUE3 ~ VALUE10 21

VALUE1 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)

VALUE2 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)

VALUE3 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)

VALUE4 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)

VALUE5 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)
VALUE6 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)
VALUE7 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)
VALUE8 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)
VALUE9 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)
VALUE10 : 선택 태그번호 (사용 안할 경우 0)

태그 위치 추적 수신 데이터

태그 위치 추적 모드시 연속 수신

응답 : 20 6 TAG ID X1 X2 Y1 Y2 21

TAG_ID : 태그 번호

X1 : X값(UINT16_T) 하위 1바이트

X2 : X값(UINT16_T) 상위 1바이트

Y1 : Y값(UINT16_T) 하위 1바이트

Y2 : Y값(UINT16_T) 상위 1바이트