

주간 연구 일지					
교과목명	졸업설계	교과코드	MEG895	분반	06
연구과제명	델타로봇을 이용한 미들마일 통합시스템				
주차계획일정	5월 2주차 / UI, 모터 및 비전 카메라 간의 상호 통신 설정				
일 시	2023년 05월 06일 (월) ~ 05월 12일 (일)				
팀 원	성 명(사유)			비고	
참석자	정성조, 이승호, 안승찬, 권유나, 김규빈				
불참자	-				
회의 안전 (작업 주제)	1. 통신 사용목적 2. 통신 주요기능 구성				
회의 (작업) 내용	1. 통신 사용목적 - 연구목적 1) 비전 카메라와 로봇의 구동, UI를 실시간으로 모두 제어하기 위해 하나의 통신으로 두 대의 컴퓨터 연결해야 함. - 연구과제 수행 과정 및 방법 1) TCP/IP를 이용해 비전 카메라와 로봇의 구동을 하나의 컴퓨터로, UI를 다른 하나의 컴퓨터로 해서 통신함. 2) 두 개의 쓰레드를 사용하여 멀티 쓰레딩을 통해 통신의 성능 향상시킴. 실시간으로 처리해 끊김이 없고, 쓰레드를 나누어 하나의 스레드에서 발생한 오류가 다른 스레드에 영향을 주지 않도록 함. 2. 통신 주요기능 구성 - 데이터를 서로 주고 받기 위해서 TCP/IP를 사용해 각 코드에 서버와 클라이언트를 모두 구성함. 1) 비전 카메라, 로봇 구동 컴퓨터 - 서버 : 물류에 대한 정보를 보냄. - 클라이언트 : 옵션 선택 정보와 작업 중지 정보, 옵션 리셋 정보를 받아, 비전 카메라와 로봇을 구동시킴. 2) UI 컴퓨터 - 서버 : 옵션 선택 정보와 작업 중지 정보, 옵션 리셋 정보를 보냄. - 클라이언트 : 물류에 대한 정보를 받아, UI 상의 ListLabel과 통신이력에 출력시킴.				
결과/ 지도교수 피드백					
작성자	정성조 (인, 서명)		지도교수	박성제 (인, 서명)	