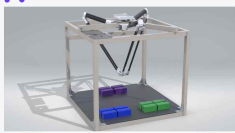



주간 연구 일지																																																																																												
교과목명	졸업설계		교과코드	MEG875	분반	06																																																																																						
연구과제명	델타로봇을 이용한 미들마일 통합시스템																																																																																											
주차계획일정	4월 1주차 / 사용자 인터페이스(UI) 구축 및 사용자 경험(UX) 개발																																																																																											
일 시	2023년 04월 01일 (월) ~ 04월 07일 (일)																																																																																											
팀 원	성 명(사유)			비고																																																																																								
참석자	정성조, 이승호, 안승찬, 권유나, 김규빈																																																																																											
불참자	-																																																																																											
회의 안전 (작업 주제)	1. UI 사용목적 2. UI 주요기능 구성																																																																																											
회의 (작업) 내용	<div>1. UI 사용목적<ul style="list-style-type: none">- 연구목적<ul style="list-style-type: none">1) 사용자가 물류의 분류를 능동적으로 실시간 제어하기 위해서 UI를 개발해- 연구과제 수행 과정 및 방법<ul style="list-style-type: none">1) 파이썬을 이용해 통신을 하기 위해서는 PyQt5를 이용해 개발해야 함. 우선, 피그마(Figma)를 이용해 각 버튼의 이미지를 제작.</div> <div>2. UI 주요기능 구성</div> <div><div></div><div><div>Option1</div><div>Option2</div><div>Option3</div><div>PAUSE</div></div><table><thead><tr><th colspan="4">물류인력</th><th colspan="4">A</th><th colspan="4">B</th></tr><tr><th>NO</th><th>ALARM</th><th>STATE</th><th>ECODE</th><th>DATE/TIME</th><th>현재위치</th><th>제거지 번호</th><th>이동종</th><th>목적지</th><th>자주신체번호</th><th>현재위치</th><th>제거지 번호</th><th>이동종</th><th>목적지</th><th>자주신체번호</th></tr></thead><tbody><tr><td>1</td><td>Viewer</td><td>STOP</td><td>0</td><td>2024-00-21 01:00:17</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td></tr><tr><td>2</td><td>Viewer</td><td>STOP</td><td>0</td><td>2024-00-21 01:00:17</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td></tr><tr><td>3</td><td>Viewer</td><td>STOP</td><td>0</td><td>2024-00-21 01:00:17</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td></tr><tr><td>4</td><td>Viewer</td><td>STOP</td><td>0</td><td>2024-00-21 01:00:17</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0105588047</td></tr></tbody></table></div> <div>- UI가 실행되면 3가지 옵션 버튼을 누를 수 있게 함. 하나의 토글형 옵션 버튼을 누르면 다른 옵션은 선택 불가하며, 바로 옵션에 따른 분류기준을 정해, 비전 카메라와 로봇이 구동함. 아래의 구분된 ListLabel에 물류에 대한 정보가 한 줄씩 출력되어 도착위치와 함께 기록됨. 이후 작업 중지버튼을 누를시, 구동중인 루프만을 실행하고 비전 카메라와 로봇이 정지함. 이어 팝업된 리셋에 대한 안내창에서 '예'를 클릭시 옵션과 기록된 물류정보를 모두 지우고 초기 상태로 돌아감. 추가로 모든 구동간에 비전 카메라 구동의 시작과 모터 구동의 마무리 시점을 모두 기록해 통신이력을 남김.</div>					물류인력				A				B				NO	ALARM	STATE	ECODE	DATE/TIME	현재위치	제거지 번호	이동종	목적지	자주신체번호	현재위치	제거지 번호	이동종	목적지	자주신체번호	1	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047	2	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047	3	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047	4	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047
물류인력				A				B																																																																																				
NO	ALARM	STATE	ECODE	DATE/TIME	현재위치	제거지 번호	이동종	목적지	자주신체번호	현재위치	제거지 번호	이동종	목적지	자주신체번호																																																																														
1	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047																																																																														
2	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047																																																																														
3	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047																																																																														
4	Viewer	STOP	0	2024-00-21 01:00:17					0105588047					0105588047																																																																														
결과/ 지도교수 피드백																																																																																												
작성자	정성조 (인, 서명)		지도교수	박성제 (인, 서명)																																																																																								