

SerialManager public Method

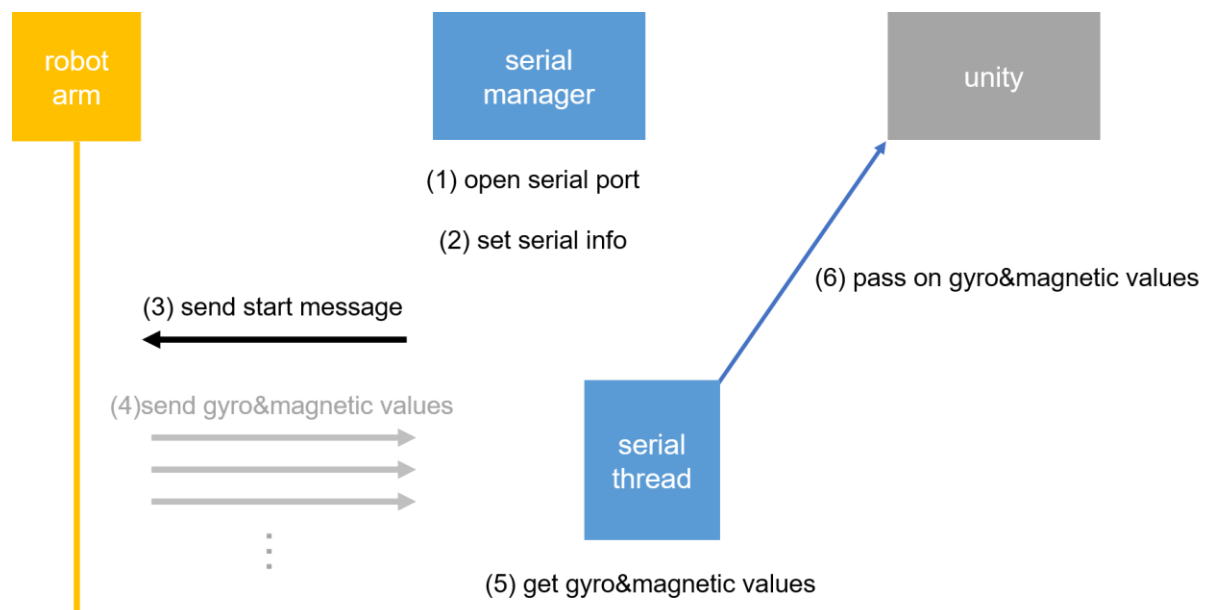
- void SetSerialOpen() // serial port open
- void SetStartSerial() // change serial information and start serial thread
- void SetSerialClose() // serial port close & stop serial thread

- void SetSerialPort(string PortName) // set serial port name (default : COM8)
- void SetBaudRate(int BaudRate) // set serial baud rate (default : 9600)
- void SetReadTimeout(int ReadTimeout) // set read timeout (default : 500)
- void SetWriteTimeout(int WriteTimeout) // set write timeout (default : 500)
- void SetHandType(char type) // set hand type (default : "R")

- void SendVibrationMessage(int type, int strength) // send vibration message

- char GetHandtype() // return hand type ("L" or "R")
- Vector3 GetAngleValue() // return object's angle value
- Vector3 GetPosValue() // return object's position change value.
- int GetFingerValue() // return finger value (0 ~ 31)

How to run SerialManager



Serial Communicatino Rules

(1) 3축 가속 자이로 센서 (로봇손 > SW)

| 항목 | 자료형 | 태그 |
|--------|-----|-----|
| X축 각속도 | INT | GYX |
| Y축 각속도 | INT | GYV |
| Z축 각속도 | INT | GYZ |
| X축 회전각 | INT | ANX |
| Y축 회전각 | INT | ANY |
| Z축 회전각 | INT | ANZ |

| 항목 | 자료형 | 태그 |
|--------|-----|-----|
| X축 가속도 | INT | ACX |
| Y축 가속도 | INT | ACY |
| Z축 가속도 | INT | ACZ |
| X축 변화값 | INT | P0X |
| Y축 변화값 | INT | P0Y |
| Z축 변화값 | INT | P0Z |

★ 전송예시)

ANX20

ANY-30

ANZZ60

(2) 마그네틱 센서 (로봇손 > SW)

| 항목 | 자료형 | 태그 | 예시 |
|-----------|-----|-----|-------|
| 손가락 접힘 상태 | Int | FIN | 10011 |

(3) 인터랙티브 (SW > 로봇손)

| NO | 항목 | 태그 | 자료형 | 예시 |
|----|-------|---------------------------|-----|----|
| 1 | 진동 모터 | V11500 V12500 V1?세기 | INT | |

★ 진동 모터는 부품 도착 후 테스트가 필요.