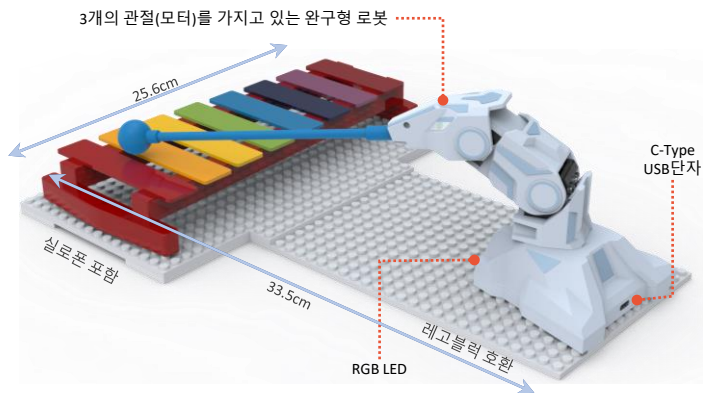


# Xylobot

## 실로봇

### PC Application 메뉴얼

*‘실로봇’은 피지컬 컴퓨팅을 지향하는 코딩 교육용 교구이며,  
실로폰을 연주하는 ‘스마트 토아’ 입니다.*



본 설명서는 제품의 기본적인 사용법만을 포함합니다. 더 자세한 내용은 홈페이지를 참조해 주세요.

## 사용 전 주의사항

---

- 사용 전에 사용설명서를 숙지하고 사용하세요.
- 제품에 포함되어 있는 구성품, 조각을 입에 넣지 마세요.
- 움직이는(회전하는) 부분에 강한 힘을 주어 돌리지 마세요.
- 제품을 물과 불에 가까이 하지 마세요.
- 바닥이 딱딱하고 평평한 곳에서 사용하세요.
- 실로폰, 로봇 조립시 사용설명서에 따라 정확한 위치를 확인하고 조립하세요.  
위치가 틀리면, 연주를 못 할 수 있습니다.
- 블루투스 는 교육 등 사용 환경에 따라 통신이 원활하지 않을 수 있습니다.
- 어댑터 연결시 DC 5V 1.5A 이상을 권장합니다.
- 컴퓨터와 USB로 연결시, USB 3.0(안쪽이 파란색)을 권장합니다.  
( USB 2.0에 연결시, 전력이 부족하여 동작이 느려질 수 있습니다. )

## 목 차

---

• 사용 전 주의 사항 -----	2
• 01. 구성품 확인 -----	3
• 02. 조립도 -----	4
• 03. PC에서 프로그램 실행하기 -----	5
• 04. PC에서 프로그램 사용하기 -----	6
• 05. 코딩교육 활용하기 -----	9

## 01. 구성품 확인



사용설명서



실로봇



USB 케이블



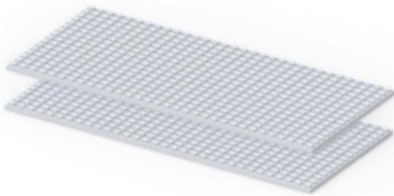
실로폰



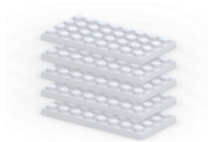
실로폰채 - 2개



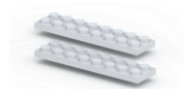
스티커 - 2장



16x32 밑판 - 2개



4x8크기 블록 - 5개



2x8크기 블록 - 2개



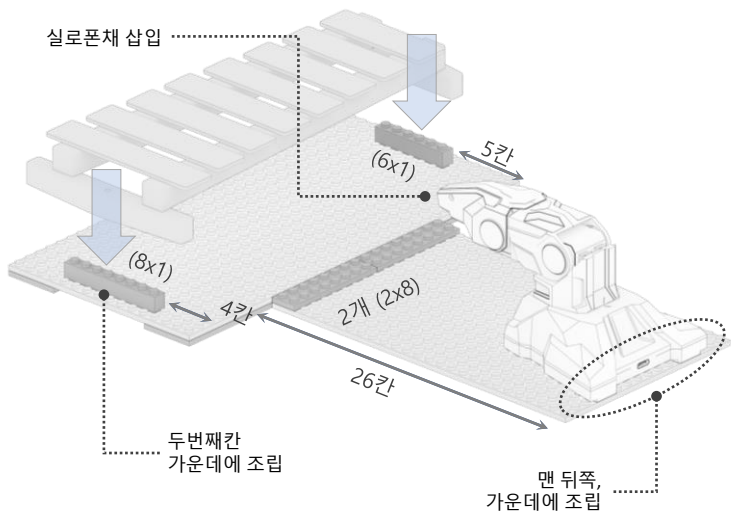
1x6 블록 - 1개



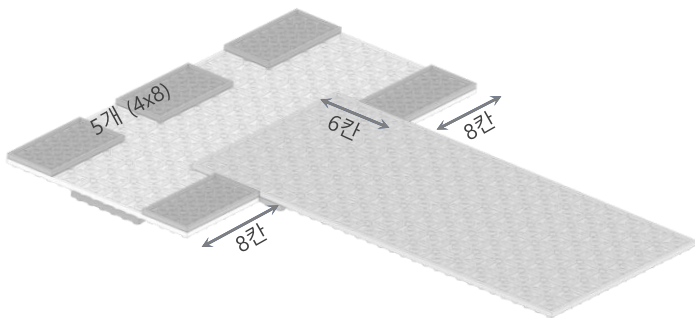
1x8 블록 - 1개

## 02. 조립도

### [ 윗면 ]



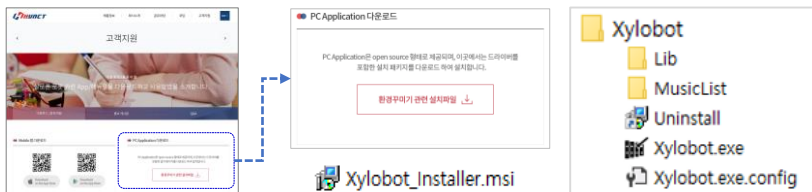
### [ 아랫면 ]



### 03. PC에서 프로그램 실행하기

**Step 1** 홈페이지에서 PC용 프로그램을 다운로드 받습니다. : Xylobot.zip

※ 다운로드 위치 : [www.hyact.net](http://www.hyact.net) → 'Xylobot' → 고객센터 → 다운로드 )



**Step 2** Xylobot\_installer.msi 파일을 원하는 위치에 저장한후 파일을 실행합니다.

C:\Xylobot 폴더에 실행파일과 샘플 음악 파일이 설치 됩니다.

**Step 3** 실로봇을 PC와 연결합니다. PC와 처음 연결시, 실로봇과 연결하기 위한

드라이버를 자동으로 설치합니다. 이때, PC는 인터넷과 연결되어 있어야 합니다. 전면 LED가 파란색으로 점등되면(1초 간격으로 깜빡임) 모바일폰 또는 PC와 연결 대기상태 입니다.



※ USB 3.0(파란색)을 권장합니다. USB 2.0에 연결시, 전력이 부족하여 동작이 느려질 수 있습니다.

※ LED별 상태

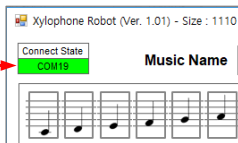
1. 파란색 LED 1초간격 점등	모바일폰 또는 PC와 연결 대기상태
2. 녹색 LED 2~3초간격 점등	모바일폰 또는 PC와 연결 대기상태
3. 붉은색 LED 0.5초 간격 점등	에러 또는 알람 상태
4. 그외 다양한 색	프로그램에 의한 효과(정상 동작임)

#### Step 4 실로봇 프로그램을 실행합니다.

“Xylobot.exe”(또는 “XylophoneRobot.exe”)을 더블클릭하면 프로그램이 실행됩니다. 실로봇 전면 LED가 녹색으로 점등되고, 프로그램의 좌측 상단 연결상태가 녹색으로 바뀌면 정상적으로 연결된 상태입니다.

※ Xylobot.exe의 단축아이콘을 만들어서 사용하는 것을 권장합니다.

이부분이 녹색으로 바뀌면  
정상적으로 연결된 상태임



## 04. PC에서 프로그램 사용하기

※ 본 설명서는 프로그램의 기본적인 사용법만을 포함합니다. 자세한 내용은 홈페이지를 참조해 주세요.

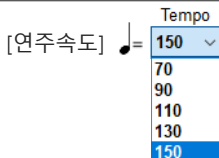
**Main 화면** PC용 프로그램의 사용법은 모바일 App의 기능과 매우 유사합니다.



### 1. 실로봇과 연결상태 표시

- (1) 녹색 : 정상연결됨
- (2) 회색 : 연결 안됨

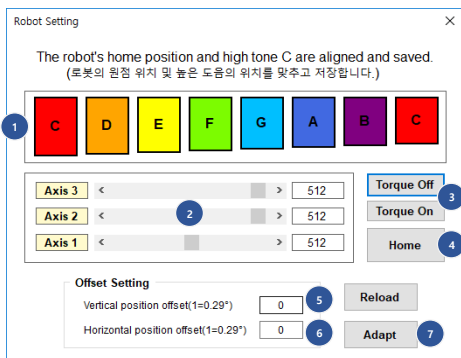
### 2. 연주 속도 설정 : 5단계 (우측 그림 참조)



3. 음계 및 쉼표 입력 : 클릭하여 악보에 음계 및 쉼표 추가
4. 악보 표시 영역 : 음계를 표시하며, 클릭하면 음계가 선택됨
5. 음계 길이/높이 설정 : 선택된 음계 및 쉼표의 길이/높이(쉼표는 제외)를 변경함
6. 숫자 키보드 사용 설정 : 숫자 1~9, 방향키를 사용하여 음계를 입력할 수 있음
7. 삭제/모두삭제 : 선택된 음계를 삭제 또는 입력된 모든 음계를 삭제함
8. 음악 불러오기 : PC에 저장된 음악을 불러와서 악보표시 영역에 표시함
9. 새로 만들기 : 음악을 새로 만들기 시작함. 편집중인 모든 악보는 삭제됨
10. 저장하기 : 편집중인 음악을 PC에 파일로 저장함
11. 테스트 연주 : 선택된 음계에서 부터 연주를 시작함
12. 연주 시작 : 음악의 처음부터 연주를 시작함
13. 설정화면 열기 : 실로폰 연주의 정확한 위치를 설정하는 설정 화면을 표시함

### 설정 화면

실로폰 연주를 잘 하지 못할 경우, 정확한 위치로 값을 조절해 줍니다. 수직 또는 수평방향으로 위치를 조절한 후 "Adapt"을 클릭한 후 개별 음을 연주해 봄으로써 위치를 조절할 수 있습니다.



1. 단음 연주 : 음을 클릭하면 해당 음을 연주함

2. 축별 개별 조종 : 각각의 축별로 스크롤바를 움직여 개별로 조종해 볼 수 있음  
 (※ 축번호는 우측 그림 참조)

- (1) 1번축 : 실로봇 가장 아래 좌/우 회전축
- (2) 2번축 : 1번축(회전축)과 연결된 상/하 회전축
- (3) 3번축 : 2번축과 연결된 실로폰 채와 연결된 상/하 회전축



2. 토크 설정

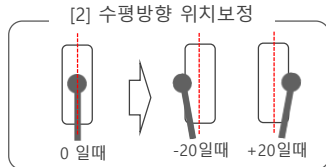
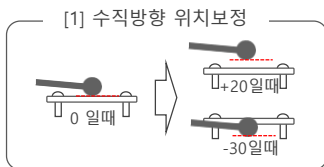
- 설정(On) : PC가 실로봇을 움직일 수 있는 상태
- 해제(Off) : 손으로 움직일 수 있음

3. 홈(Home) : 로봇이 기본 위치로 이동함

4. 수직방향 위치조정 : 0이 기본 값이며, -30 ~ +20사이의 값을 설정

5. 수평방향 위치조정 : 0이 기본 값이며, -20 ~ +20사이의 값을 설정

6. 적용 : 변경한 값을 적용함



※ PC용 프로그램은 오픈소스로 제공되며, C#기반의 소스코드 프로그램이 포함되어 있습니다. 사용자가 이 소스를 활용하여 더 나은 프로그램으로 개발할 수 있습니다.

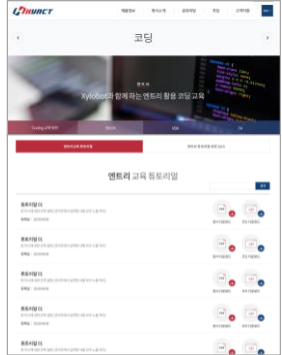


## 05. 코딩 교육 활용하기

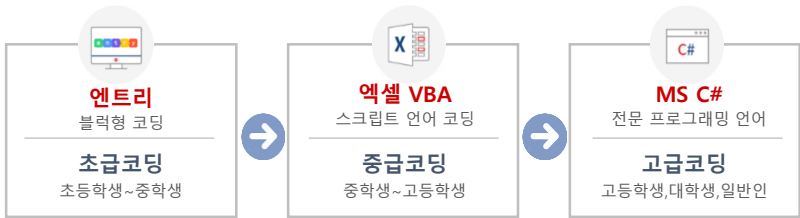
실로봇은 모바일폰 및 PC와 연결하여 사용할 수 있는 “스마트 토이” 이면서 코딩교육을 지원하는 “코딩 교보재” 입니다.

초등학생(5,6학년)~대학생, 성인까지 수준별로 교육자료를 지원합니다.

또한, 코딩교육과 관련된 QnA를 운영하고 있으며, 지속적으로 교육콘텐츠를 업데이트 하므로 다양한 연령층/수준별로 코딩공부를 할 수 있습니다.



[www.hyact.net](http://www.hyact.net) → Xylobot → 코딩



## 제품 보증 안내

본 제품의 보증기간은 구매 후 1년이며, 보증기간내에 정상적인 사용 상태에서 발생한 고장인 경우 무상 수리 서비스를 해 드립니다.

무상 보증 기간이라도 사용자의 과실에 의한 고장/파손의 경우에는 유상 서비스를 받으셔야 합니다.



제조사 홈페이지 : [www.hyact.net](http://www.hyact.net)

AS고객지원센터 : (031) 478 - 3030

(10:30~17:00 / 주말 및 공휴일 휴무)