

# La fonction "RFID Follower"

Lorsque QuickView est utilisé sur une machine manuelle (sans robot), la fonction "RFID Follower" peut être utilisée pour suivre les manipulations faites par l'opérateur.

Pour permettre le suivi des charges, des lecteurs RFID devront être installés sur les positions devant être suivies.

## Configuration des robots virtuels

Pour pouvoir utiliser la fonction "RFID Follower", un robot virtuel doit être défini. Ceci se fait dans le fichier VKServer.ini dans la section [Hoist1]. Cette section est utilisée pour définir le robot n°1 de la machine. Dans le cas d'une machine manuelle, le type de robot doit être défini comme Type=CBSim2. Ce type de robot demande l'utilisation d'un DB de données ainsi qu'un DB Table.

Exemple de configuration:

```
[Hoist1]
Type=CBSim2
DbData=23
RegData=0
DbTable=80
RegTable=0
```

## Le DBTable

Le DBTable permet de transmettre les RFID lus par les lecteurs à QuickView. Chaque registre de ce DB correspond à une position de la machine. Le premier registre à la position 1, le deuxième à la position 2 et ainsi de suite. Le DB doit contenir autant de registres string qu'il y a de positions machine. Si une position n'est pas équipée alors le registre sera toujours vide mais doit exister.

Exemple d'un DBTable pour 32 positions:

```
[Databank80]
Device=1
Channel=380
Regi=0
Regf=31
Pool=1000
```

RegType=String

---

Revision #5

Created 2021-05-06 05:16:19 UTC by Jean-Noël Voirol

Updated 2024-03-03 09:57:00 UTC by Jean-Noël Voirol