



로봇활용 SW교육 지침서

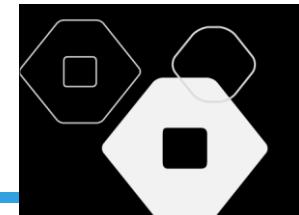
The NEXT ROBOT with EV3

EV3로 배우는 블록 코딩 & C언어

2017년 2학기

인제대학교 헬스케어IT 학과

이상훈



education

나눔바른고딕

HandsOn
Technology

Weekly plan (2nd semester, 2017)

- **wk01 : Introduction to curriculum & current state of HW-SW coding**
- **wk02 :**
- **wk03 :**
- **wk04 :**
- **wk05 :**
- **wk06 :**
- **wk07 :**
- **wk08 : Mid-term Exam.**
- **wk09 :**
- **wk10 :**
- **wk11 : Special talk by CEO of HandsOn Tech.**
- **wk12 :**
- **wk13 :**
- **wk14 :**
- **wk15 : Final exam.**

수업 안내

수업 목표

헬스케어IT는 융합학문으로 소프트웨어와 하드웨어를 연결하는 코딩 능력이 필수적이다.
본 수업은 헬스케어IT학과 학생들이 EV3 Mindstorm™ 하드웨어를 기반으로 블록코딩과 C언어를
이용해서 소프트웨어와 하드웨어를 연결하는 일고리듬을 이해하고 기초적인 코딩 능력을 갖추게한다.

주요 수업 목표는 다음과 같다.

1. EV3 LEGO Mindstorm™ 사용과 관리
2. LEGO 블록 코딩으로 EV3 제어
3. ROBOTC C 코딩으로 EV3 활용
4. EV3를 활용하는 프로젝트 수행

성적평가방법

과제(40.00%) , 중간고사(30.00%) , 기말고사(30.00%)

교재 및 참고문헌

구분	교재명	저자명	출판년도	출판사
참고도서	ev3_user_guide.pdf	Lego	2017	LEGOeducation.com
기타자료	http://github.com/redwoods/Lec/ev3	github.com	2017	Github

기타 주의사항

1. 수업은 실습과 프로젝트 발표 위주로 진행한다.
2. EV3 키트는 2인 1조로 이용한다.
3. 고의적인 하드웨어 파손과 분실은 수요자에게 책임을 묻는다.
4. 3주를 초과하여 무단 결석하는 경우 낙제.

수업계획서(1/2)

2017학년도 2학기

주간계획서		[제목 없음]	수업내용	과제물
주차	수업방법			
1	강의/실습	수업 안내 실습조 편성 EV3 소개		
2	강의/실습	EV3 Block coding I : - 블록 코딩의 기초 - 블록 제어 코딩		실습확인
3	강의/실습	EV3 Block coding II : - 도구 사용하기 - 멀티태스킹		실습확인
4	강의/실습/발표	EV3 Block coding III : - 변수와 함수 - Loop		프로젝트1
5	강의/실습	EV3 Block coding IV : - 센서 활용 코딩		실습확인
6	강의/실습	EV3 Block coding V : - 센서 데이터 로깅		실습확인
7	강의/실습/발표	EV3 Block coding VI : - 데이터 저장 및 분석		프로젝트2
8	시험	중간고사		

수업계획서(2/2)

9	강의/실습	EV3 ROBOTC coding I : - ROBOTC 프로그래밍 소개 - EV3 연결	실습확인
10	강의/실습/발표	EV3 ROBOTC coding II : - ROBOTC 코딩 규칙 - 시간(지연) 함수, 데이터 저장, 변수	실습확인
11	강의/실습	EV3 ROBOTC coding III : - 조건문 - 반복문	특강 프로젝트3
12	강의/실습	EV3 ROBOTC coding IV : - 함수 및 배열 - EV3 제어	실습확인
13	강의/실습	EV3 ROBOTC coding V : - 센서 코딩 - 센서 활용 프로젝트	실습확인
14	강의/실습/발표	EV3 ROBOTC coding VI : - 데이터 로깅 - 데이터처리 및 분석	프로젝트4
15	시험	기말고사	

머리말

- 『The NEXT ROBOT with EV3』는
 - 로봇을 활용하여 효율적인 프로그램을 만드는 방법을 재미있게 배우는 책
 - 로봇을 활용하여 효율적인 알고리즘을 만드는 방법을 재미있게 배우는 책
 - 로봇을 활용하여 효율적인 소프트웨어를 만드는 방법을 재미있게 배우는 책
 - 로봇과 소프트웨어를 사랑하는 교사와 학생이 함께 쓴 책
 - 모든 이들이 컴퓨팅 사고(CT)를 즐기기 위한 책입니다.

머리말

- 로봇을 활용한 소프트웨어 교육을 목표로 하는 책들은 많지만!
- ‘재미’는 목표가 아니라 방법이어야 하는데!
- SW교육의 목표인 알고리즘과 프로그래밍 보다는 로봇 조립만 하고!
- 심지어 어렵다는 이유로 소프트웨어를 선생님이 작성해서 다운로드!
- 각종 대회에서 답을 찾으려고 했으나, 대부분은 하드웨어 설계 중심!
- 이러다가 로봇도 소프트웨어도 제대로 배우지 못하는 것 아닌가?

머리말

- 『The NEXT ROBOT with EV3』를 읽는 과정은
 - 험한(복잡한) 산(문제)을 오르는(해결하는) 과정과 같습니다.
 - 1장(C언어 프로그래밍) : 준비물을 챙기고, 기초 교육을 받는 과정
 - 2장(라인 트레이싱 알고리즘) : 본격적인 산행, 점점 경사가 급해짐
 - 소스 코드, 해설, 동영상, 로봇 조립도, 미션 맵 파일, 교수용 PPT 제공

머리말

- 산(책)을 오르다가(읽다가) 난관(문제)을 만나면

1. 복잡한 문제의 현재 상태와 목표 상태를 분석합니다.
2. 복잡한 문제를 작은 단위의 여러 문제들로 분해함으로써, 현재 상태에서 목표 상태에 이르기 위해 필요한 다음의 상태들을 파악합니다.
3. 각 상태 간의 관계를 바탕으로 알고리즘(절차)을 설계하고, 이를 프로그래밍 합니다.
4. 프로그램을 실행하고, 실행 결과가 현재 상태와 목표 상태를 일치하게 하는지 확인합니다.
 - 4-1. 만약 일치한다면, 문제가 해결된 것입니다.
 - 4-2. 그렇지 않다면, 위의 과정(1~3)을 적절한 위치부터 다시 시작합니다.

머리말

- 어려운 책? vs. 오래 보는 책!
- 흥미를 위한 책? vs. 컴퓨팅 사고력을 기르기 위한 책!
- 혼자 보는 책? vs. 친구들과 함께 즐기는 책!
- EV3 책? vs. SW교육 책!
- 프로그래밍 책? vs. 알고리즘 책!
- 로봇 책? vs. 문제해결 책!
- 누구를 위한 책? vs. 모두를 위한 책!

머리말

- 『The NEXT ROBOT with EV3』가
- 로봇을 활용하여
- C언어 프로그래밍과 알고리즘을
- 가르치고 배우고자 하는 모든 분들께
- 하나의 지침서가 될 수 있기를 바랍니다.



『The NEXT ROBOT with EV3』

- 1부 EV3로 배우는 블록 코딩 (LEGO LME)
- 2부 EV3로 배우는 C언어 프로그래밍
- 프로젝트



12

HandsOn
Technology

1부 EV3로 배우는 블록코딩

I. LEGO® MINDSTORMS® Education EV3

1. EV3와 NXT 비교
2. 브릭 인터페이스

II. C언어 프로그래밍

1. ROBOTC 개발환경
2. ROBOTC 기초
3. 액츄에이터 제어
4. 센서 활용





목차

기초 실습

LEGO® Mindstorms® EV3에 대하여
이제 움직여 볼까요?

LEGO Mindstorms Education



RIS and RCX in 1999



NXT in 2006



EV3 in 2013

LEGO Mindstorms EV3 구성

Classroom
Solutions

CORE SET

EXPANSION SET

SPACE CHALLENGE SET



Starter Set

2-3명

1x 45544

LME EV3 코어세트

Classroom Set

24명

12 x 45544

LME EV3 코어세트

1x 45544

LME EV3 익스펜션세트

1x 45544

LME EV3 익스펜션세트

1x 2000045

EV3 소프트웨어
싱글 라이센스

1x 2000045 + 2000046

EV3 소프트웨어
싱글 + 사이트 라이센스

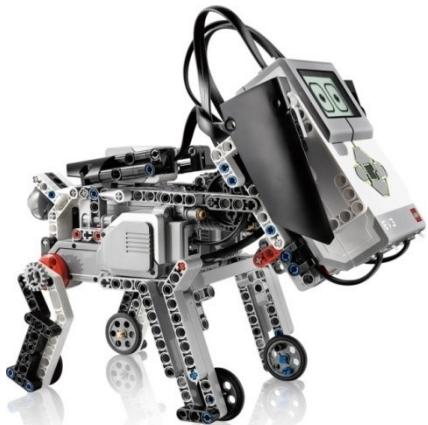
1x 45570 & 1x 2005574

EV3 우주 활동세트 &
EV3 우주 활동팩

1x 45570 & 1x 2005574

EV3 우주 활동세트 &
EV3 우주 활동팩

LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 Core Set 기본 모델



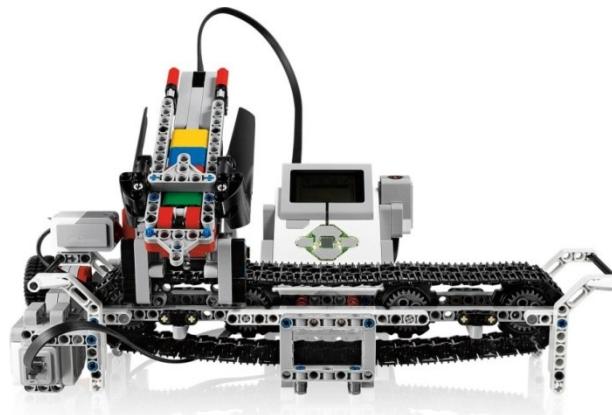
Puppy



Robot Educator



Robot Arm



Color Sorter



Gyro Boy



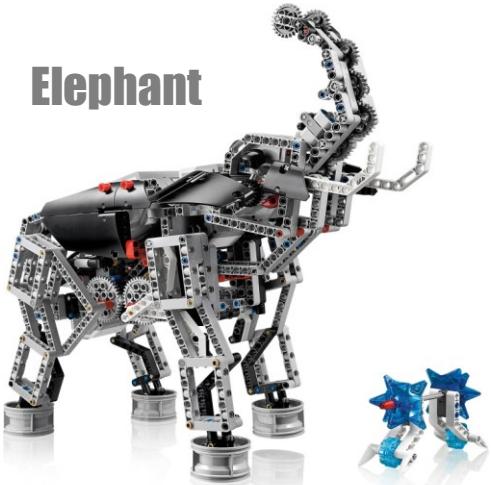
education

창의공학교육의 멘토

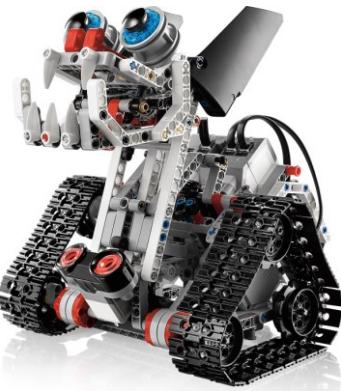
HandsOn
Technology

LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 Core + Expansion Set Models

Elephant



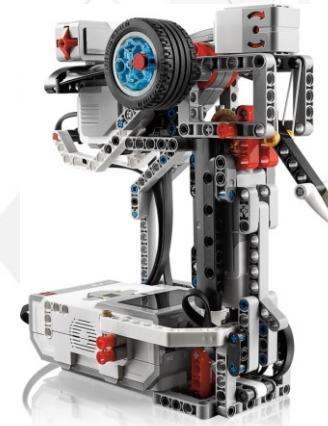
Znap



Stair Climber



Remote Control



Tank Bot



Spinner Factory

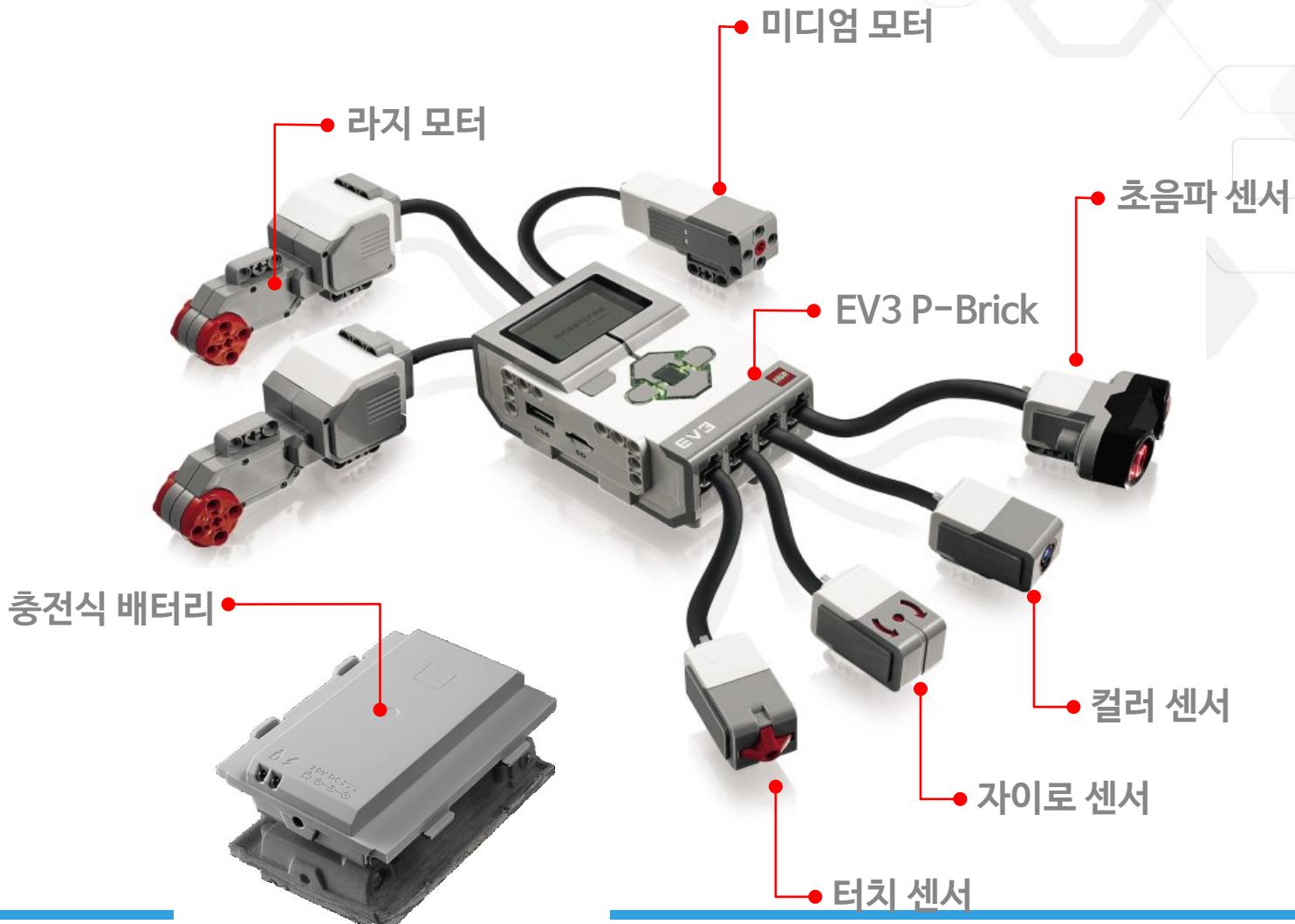


education

창의공학교육의 멘토

HandsOn
Technology

EV3 Core Set 구성



education

창의공학교육의 멘토

HandsOn
Technology

I. LEGO MINDSTORMS Education EV3

1. EV3와 NXT 비교
2. 브릭 인터페이스



Run Recent screen



File Navigation screen



Brick Apps screen



Settings screen

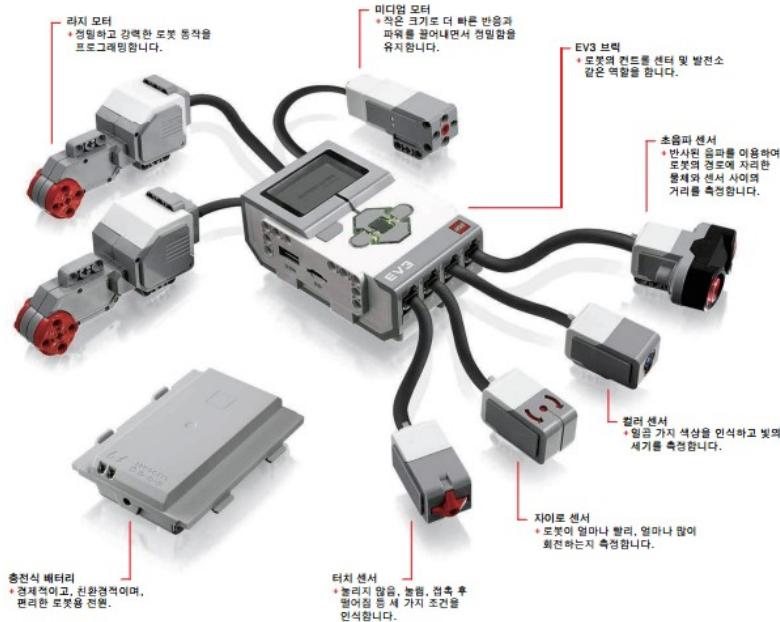
1. EV3와 NXT의 비교

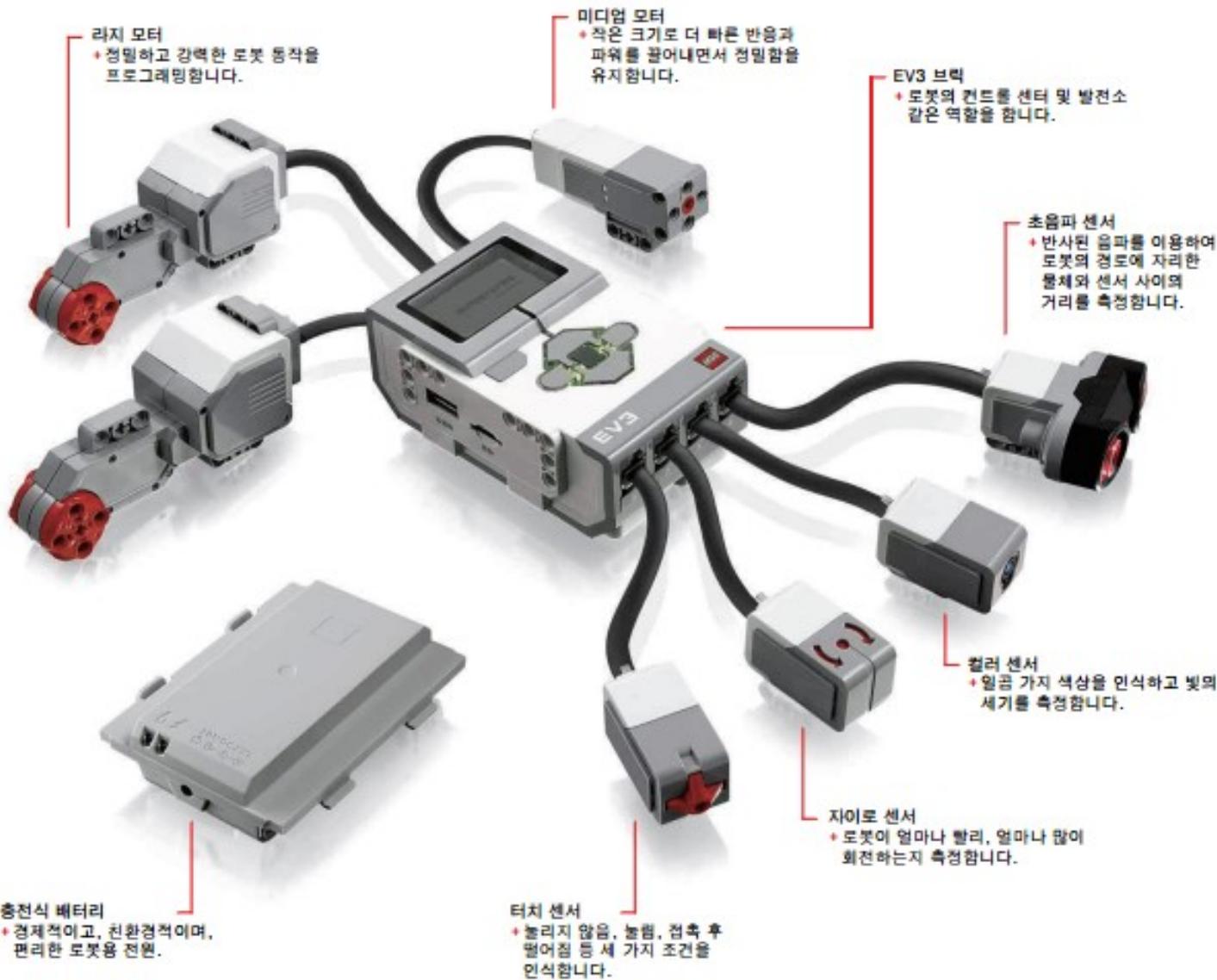
- EV3 특징
- 액츄에이터
- 센서
- 기계 구조



EV3?

- 입출력과 프로그래밍이 가능한 지능형 브릭으로 RCX, NXT에 이은 3세대
마인드스톰 로봇 플랫폼





EV3의 성능

	EV3	NXT
프로세서	32bit ARM9 프로세서 300MHz	32bit ARM7 프로세서 48MHz
주기억장치 (RAM)	64MB	64KB
보조기억장치 (Flash Memory)	16MB	256KB
코프로세서 (센서와 I2C 통신 지원)	해당 없음	Atmel 8-Bit AVR 8 MHz 512Byte RAM 4KB FLASH Memory
운영체제 (OS)	리눅스	별도의 전용 OS
센서 포트	4개 (최대 460.8Kbps)	4개 (최대 9.6Kbps)
모터 포트	4개 (엔코더 지원)	3개 (엔코더 지원)

EV3의 성능

	EV3	NXT
USB 통신 속도	High speed (최대 480Mbps)	Full speed (최대 12Mbps)
USB 확장 연결	Daisy-chaining(3단계) Wi-Fi 동글 USB 저장 매체	해당 없음
SD-Card 지원	마이크로 SD-Card 인식 (최대 32GB)	해당 없음
통신 가능 스마트 기기	Android, Apple	Android
입력 버튼	6개 (백라이트 지원)	4개
디스플레이	흑백 LCD (178×128 Pixel)	흑백 LCD (100×64 Pixel)
통신 환경	블루투스 2.1 USB 2.0(PC 연결) USB 1.1(Daisy-chaining)	블루투스 1.0 USB 2.0(PC 연결)

액츄에이터

- 액츄에이터는 시스템을 움직이거나 제어하는 데 쓰이는 출력 장치를 뜻함
 - EV3의 액츄에이터에는 서보 모터, 디스플레이, 스피커, LED 등이 있음



Run Recent screen



브릭 상태 표시등 – 빨강



브릭 상태 표시등 – 주황



브릭 상태 표시등 – 초록

서보 모터

- 서보 모터는 회전 센서가 내장되어 있으며, 1° 단위로 모터 회전을 제어 가능
 - EV3의 서보 모터는 라지 모터와 미디엄 모터로 구성됨



라지 모터



미디엄 모터

	라지 모터	미디엄 모터
속도	160~170 rpm	240~250 rpm
러닝 토크	20 N·cm	8 N·cm
정지 토크	40 N·cm	12 N·cm
특징	느리고 힘이 세다	빠르고 다소 힘이 약하다

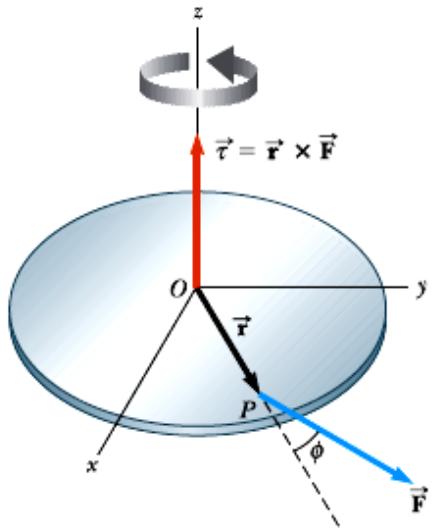


토크(torque)

- 토크(돌림힘)는 물체를 회전시키는 힘을 나타낸 물리량
 - 토크의 단위는 N·m 또는 N·cm 를 사용

토크 = (작용점에 작용하는 힘의 크기) × (회전 중심부터 작용점까지의 거리)

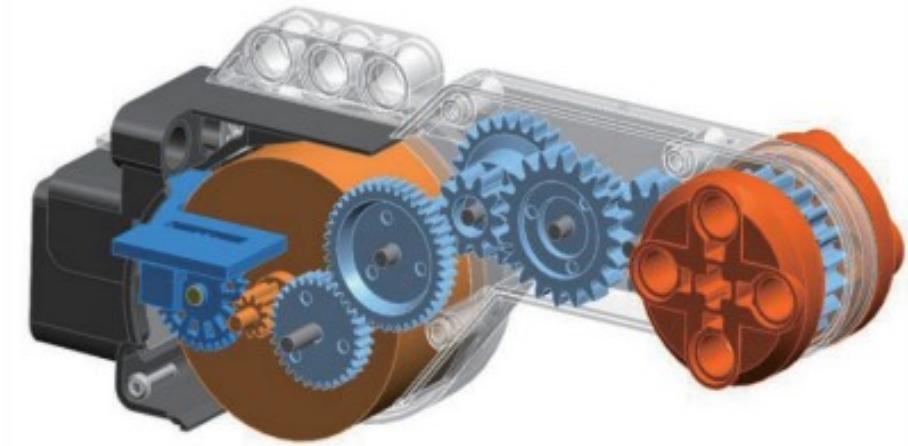
$$\tau \equiv \mathbf{r} \times \mathbf{F}$$



Tip

서보 모터의 호환

- EV3 이전 모델인 NXT의 서보 모터도 EV3에서 사용 가능



NXT 서보 모터

EV3 P-Brick

- ARM 9 Processor, 300 MHz
- 각 4개의 입/출력 포트
- 16 MB Flash memory/ 64 MB RAM
- Mini SDHC card reader 32 GB
- 3색, 6개의 버튼으로 브릭의 현재 상태를 표현 가능
- 그래프와 센서 데이터 관찰이 가능한 78x128 pixel 고해상도 디스플레이
- 고음질 스피커
- 소프트웨어로 업로드가 가능한 On-brick 프로그래밍 & 데이터 로깅
- USB 및 Wi-Fi, Bluetooth dongle을 이용해 컴퓨터와 통신 가능
- Daisy chaining, Wi-Fi 통신, USB 메모리 연결 가능
- 2200 mAh 리튬 이온 충전식 배터리 또는 AA 건전지 6개



EV3 P-Brick

1

프로그램 실행 중지
뒤로 나가기
EV3 Brick 종료

2

실행/선택
EV3 Brick 전원 켜기

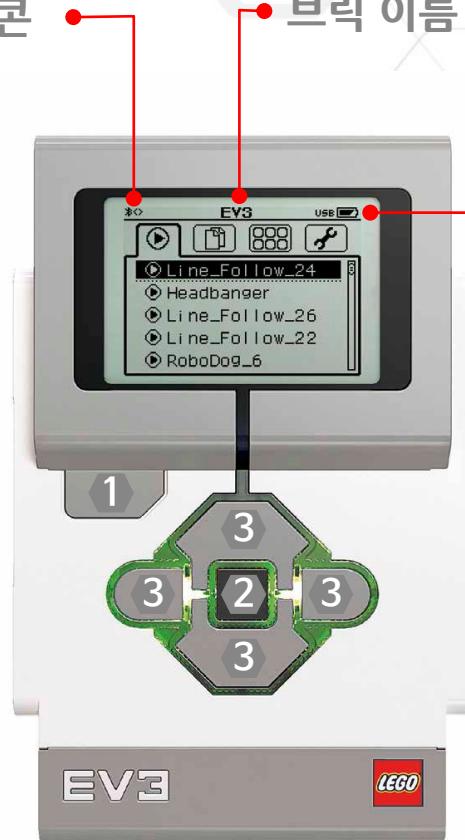
3

상/하/좌/우 메뉴로 이동

무선 연결 상태 아이콘

브릭 이름

배터리
잔량



EV3 P-Brick

- 컴퓨터에 EV3 브릭 연결하기



① USB 케이블

- USB 케이블을 사용하여 EV3 브릭의 PC 포트에 미니 USB를 연결
- USB를 컴퓨터에 연결



② 블루투스

- EV3 블루투스 활성화
- 하드웨어 페이지에서 EV3 브릭을 찾은 후 블루투스 상자 선택



③ Wi-fi

- Wi-fi 동글 EV3에 삽입
- EV3 Wi-fi 활성화
- USB 케이블을 사용하여 EV3 브릭을 컴퓨터에 연결
- 도구 >> 무선 설정에서 연결하려는 네트워크 선택하여 연결

EV3 P-Brick

- 스마트폰에 EV3 브릭 연결해서 무선조종하기

① LEGO® MINDSTORMS® Commander



② EV3 Simple Remote



③ RoboLiterate:
LEGO® MINDSTORMS® Remote



NAVER 카페

카페



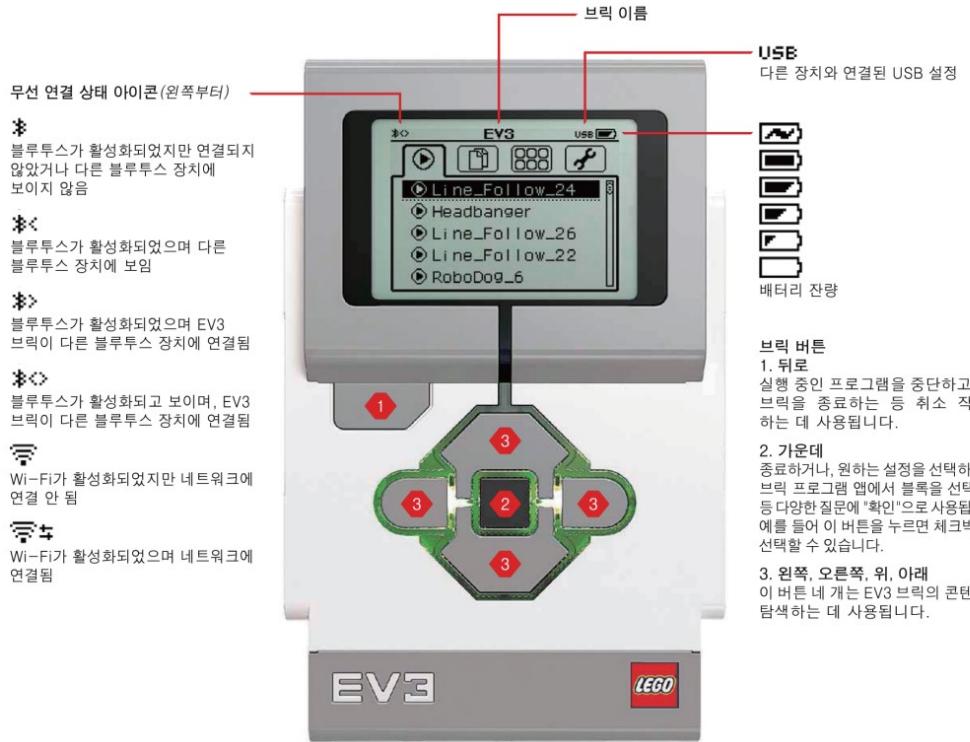
핸즈온테크놀러지



검색

디스플레이

- 디스플레이를 통해 EV3 브릭 인터페이스를 사용
 - EV3의 상태를 확인할 수 있고, 점, 선, 도형(원, 사각형 등)을 표시 가능



무선 연결 상태 아이콘(왼쪽부터)



블루투스가 활성화되었지만 연결되지 않았거나 다른 블루투스 장치에 보이지 않음



블루투스가 활성화되었으며 다른 블루투스 장치에 보임



블루투스가 활성화되었으며 EV3 브릭이 다른 블루투스 장치에 연결됨



블루투스가 활성화되고 보이며, EV3 브릭이 다른 블루투스 장치에 연결됨



Wi-Fi가 활성화되었지만 네트워크에 연결 안 됨



Wi-Fi가 활성화되었으며 네트워크에 연결됨

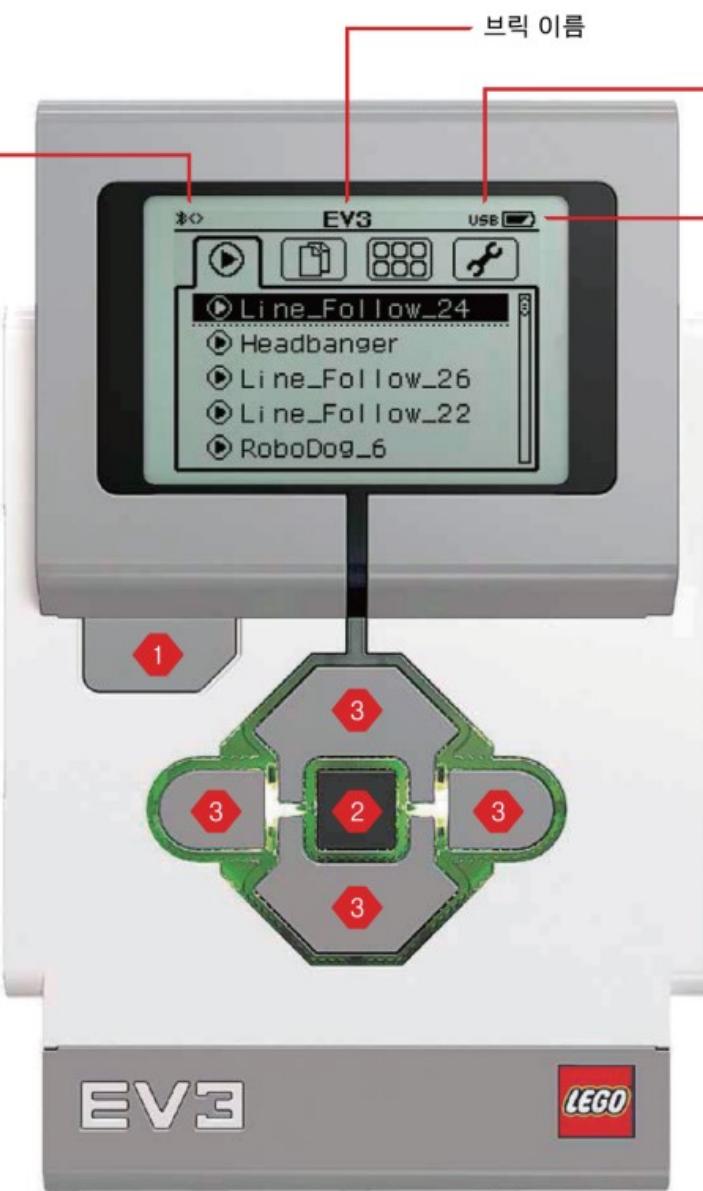
브릭 이름

USB

다른 장치와 연결된 USB 설정



배터리 잔량



브릭 버튼

1. 뒤페이지

실행 중인 프로그램을 중단하고 EV3 브릭을 종료하는 등 취소 작업을 하는 데 사용됩니다.

2. 가운데

종료하거나, 원하는 설정을 선택하거나, 브릭 프로그램 앱에서 블록을 선택하는 등 다양한 질문에 "확인"으로 사용됩니다. 예를 들어 이 버튼을 누르면 체크박스를 선택할 수 있습니다.

3. 왼쪽, 오른쪽, 위, 아래

이 버튼 네 개는 EV3 브릭의 콘텐츠를 탐색하는 데 사용됩니다.

스피커

- 스피커는 EV3 브릭 옆면에 위치하며 다양한 음향 효과를 냄
 - ROBOTC에 내장되어있는 음원이나 다운로드 받은 외부 음원도 이용 가능
 - 로봇이 특정 동작을 수행할 때 특정 소리를 출력하도록 하면 실행 여부를 쉽게 확인 가능



LED

- LED는 빨강, 초록, 주황색으로 켜지거나 점멸되어 현재 EV3의 상태를 보여줌



브릭 상태 표시등 – 빨강



브릭 상태 표시등 – 주황



브릭 상태 표시등 – 초록

LED 상태	설명	LED 상태	설명
빨강	구동, 업데이트 중, 종료	빨강 점멸	작동 중
초록	준비	초록 점멸	프로그램 실행 중
주황	경고, 준비	주황 점멸	경고, 실행 중

센서

- 센서는 외부 환경의 변화를 감지할 수 있는 입력 장치를 뜻함
 - EV3의 센서는 터치 센서, 컬러 센서, 초음파 센서, 자이로 센서 등이 있음



- 터치 센서는 ‘눌림’, ‘떼어짐’, ‘눌렸다 떼어짐’ 3가지의 조건을 사용하여 프로그래밍 가능



- 컬러 센서는 컬러(color) 모드, 반사광(reflected) 모드, 주변광(ambient) 모드로 사용 가능
 - 컬러 센서의 인식 주기(sampling rate)는 1/1000초

센서

- 센서는 외부 환경의 변화를 감지할 수 있는 입력 장치를 뜻함
 - EV3의 센서는 터치 센서, 컬러 센서, 초음파 센서, 자이로 센서 등이 있음



- 초음파 센서는 고주파 음파의 반사를 이용하여 물체와의 거리를 측정
 - 측정 가능 범위는 3~250cm임



- 자이로 센서는 단일 축에서 회전 동작을 감지
 - 케이스의 화살표 방향의 회전을 감지하며 1초당 최대 440°까지 회전 속도 감지 가능



센서의 호환

- EV3에서도 NXT의 센서들을 사용할 수 있음



터치 센서



사운드 센서



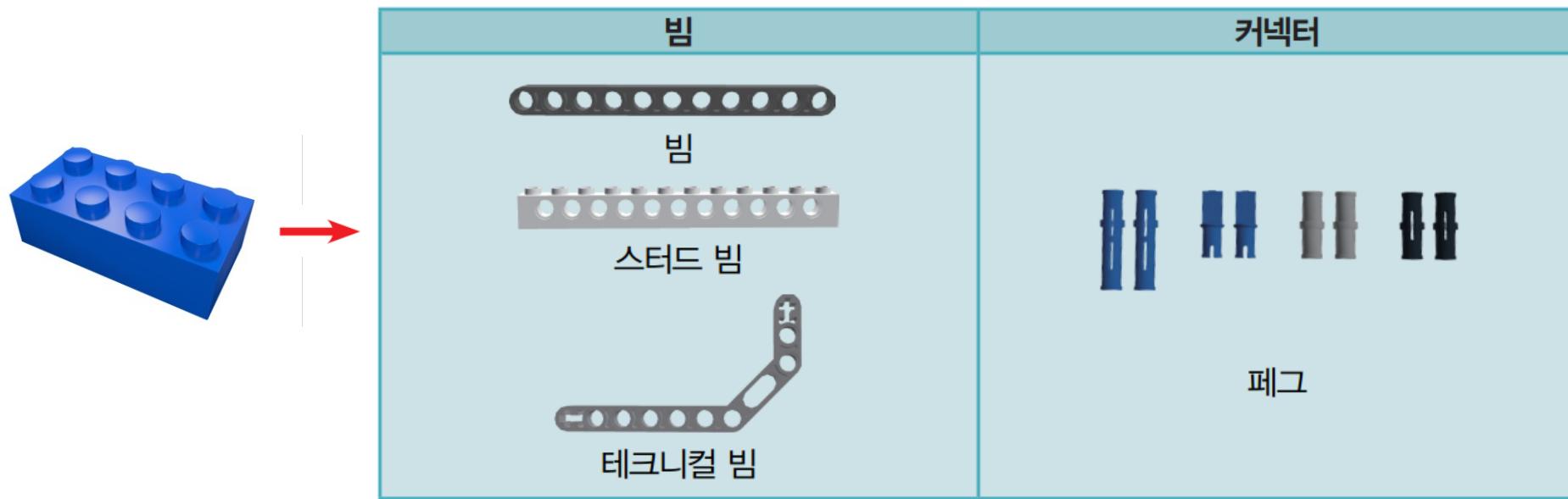
빛 센서



초음파 센서

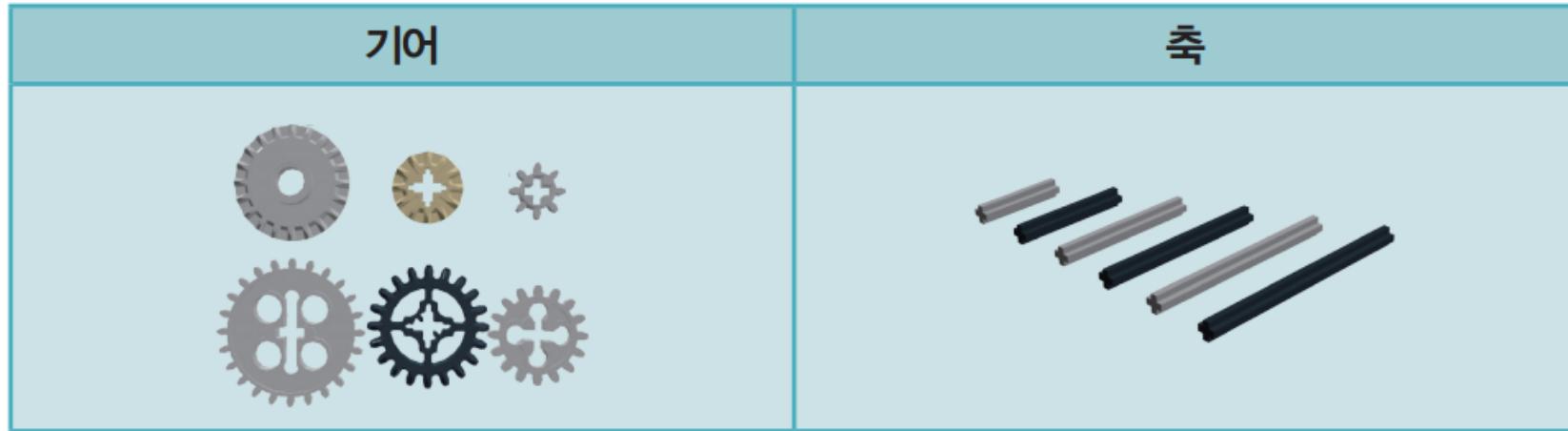
기계 구조

- 레고의 기본 구조인 ‘스터드(stud)’를 가진 브릭’의 한계를 해결하기 위해
빔과 커넥터가 탄생
 - 빔과 빔은 커넥터의 연결을 통해 다양한 종류의 로봇을 설계하는 것이 가능



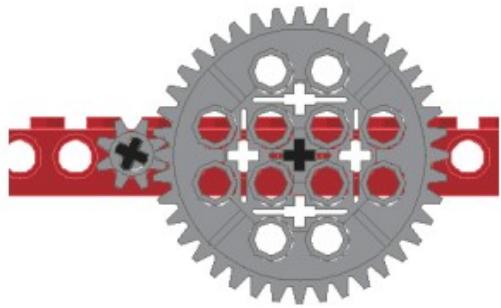
기어 구조

- 기어와 축은 모터에 연결하여 동력을 전달하고 기계를 움직임

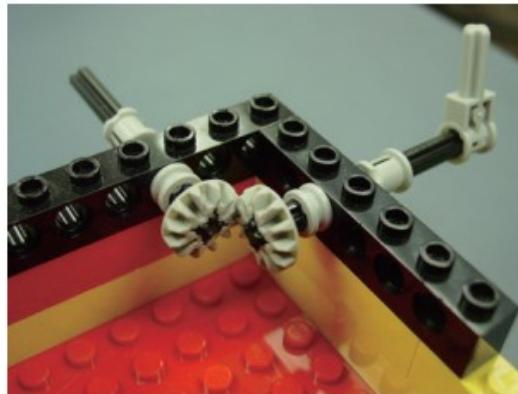


기어 구조

- 기어와 축은 모터에 연결하여 동력을 전달하고 기계를 움직임
 - 기어는 톱니바퀴 수를 달리하여 가속/감속 기어 제작 가능
 - 기어 배치에 따라 수평, 수직으로 힘 전달 가능



수평 힘 전달



수직 힘 전달



차동 기어

기어 구조

- 기어와 축은 모터에 연결하여 동력을 전달하고 기계를 움직임
 - 목적에 따라 다양한 기어가 존재



웜 기어



턴테이블



랙 기어

쇠구슬과 볼 베어링

- EV3에서는 쇠구슬과 볼 베어링, 패널(panel)이 추가됨
 - 마찰력이 적은 보조 바퀴와 완성도 높은 외관을 구현할 수 있게 됨



쇠구슬



볼 베어링



2. 브릭 인터페이스

- 최근 실행
- 파일 내비게이션
- 브릭 앱스
- 설정



Run Recent screen



File Navigation screen



Brick Apps screen



Settings screen

최근 실행(▶)



Run Recent screen

- 최근 실행 탭에서는 가장 최근 실행된 프로그램들을 보여줌

- 만약 다운로드 되거나 실행된 프로그램이 없다면 빈 공백으로 나타남
- 가장 상위에 있는 프로그램이 가장 최근에 실행된 프로그램

파일 내비게이션(📁)



File Navigation screen

- 파일 내비게이션 탭에서는 SD 카드에 저장된 파일들을 포함하여 EV3 안에 있는 모든 파일들에 접근하고, 파일들의 관리가 가능

- 파일들은 주로 프로젝트 폴더 안에 보관되며 이 안에는 프로젝트에 사용될 음성 파일 혹은 이미지 파일도 보관됨
- 또한 이 탭에서는 파일의 삭제와 이동이 가능
- 브릭 프로그램 앱에서 만들어진 프로그램들은 BrkProg_SAVE 폴더에 저장되고, 브릭 데이터로그 앱에서 만들어진 파일들은 BrkDL_SAVE 폴더에 저장됨

브릭 앱스(Brick Apps)



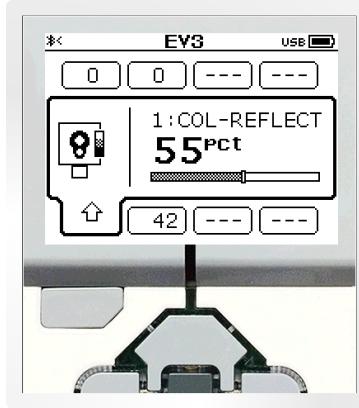
Brick Apps screen

- 브릭 앱스에는 5개의 미리 만들어진 브릭 앱들이 존재

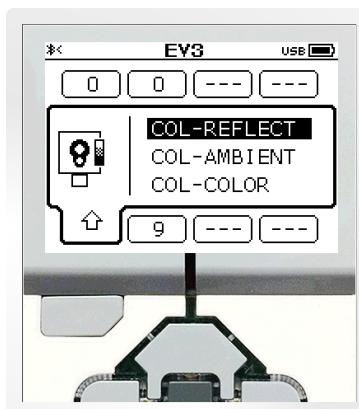
- 포트 뷰(Port View) 앱
- 적외선 센서 제어(IR Control) 앱
- 브릭 데이터로그(Brick Datalog) 앱
- 모터 제어(Motor Control) 앱
- 브릭 프로그램(Brick Program) 앱

- 사용자가 앱을 만들어서 사용할 수도 있음

포트 뷰(□)

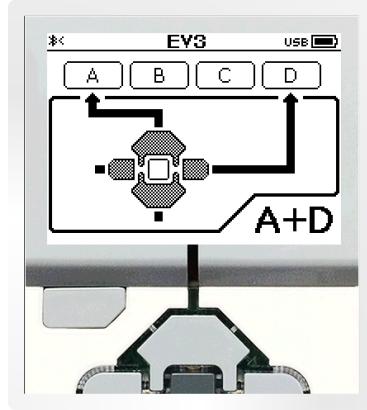


- 포트 뷰에서는 각 포트에 연결된 센서의 센서 값이나 모터의 인코더 값을 확인 가능



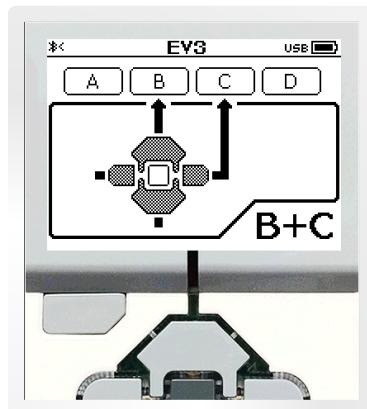
- 가운데 버튼을 눌러 모터 및 센서의 현재 설정을 확인하고 변경 가능

모터 제어(■)



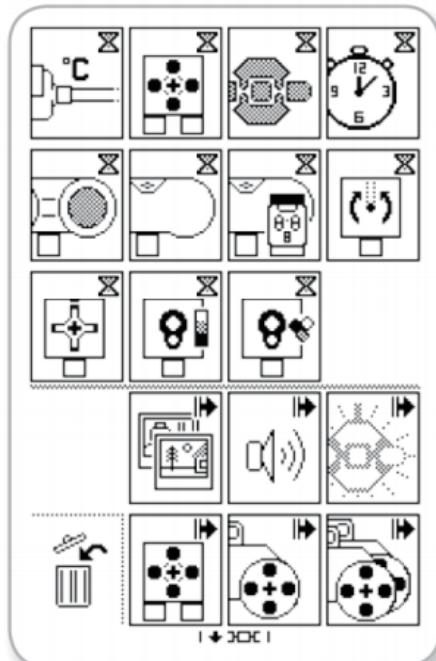
- 모터 제어(Motor Control)에서는 모터의 회전 테스트가 가능

- 화면에 표시된 상하좌우 버튼을 눌러 모터의 정회전과 역회전을 제어



- 각 2개의 모드에서 포트 A와 D, 포트 B와 C에 연결된 모터를 테스트 할 수 있으며 가운데 버튼을 눌러 모드 변경이 가능

브릭 프로그램(固)

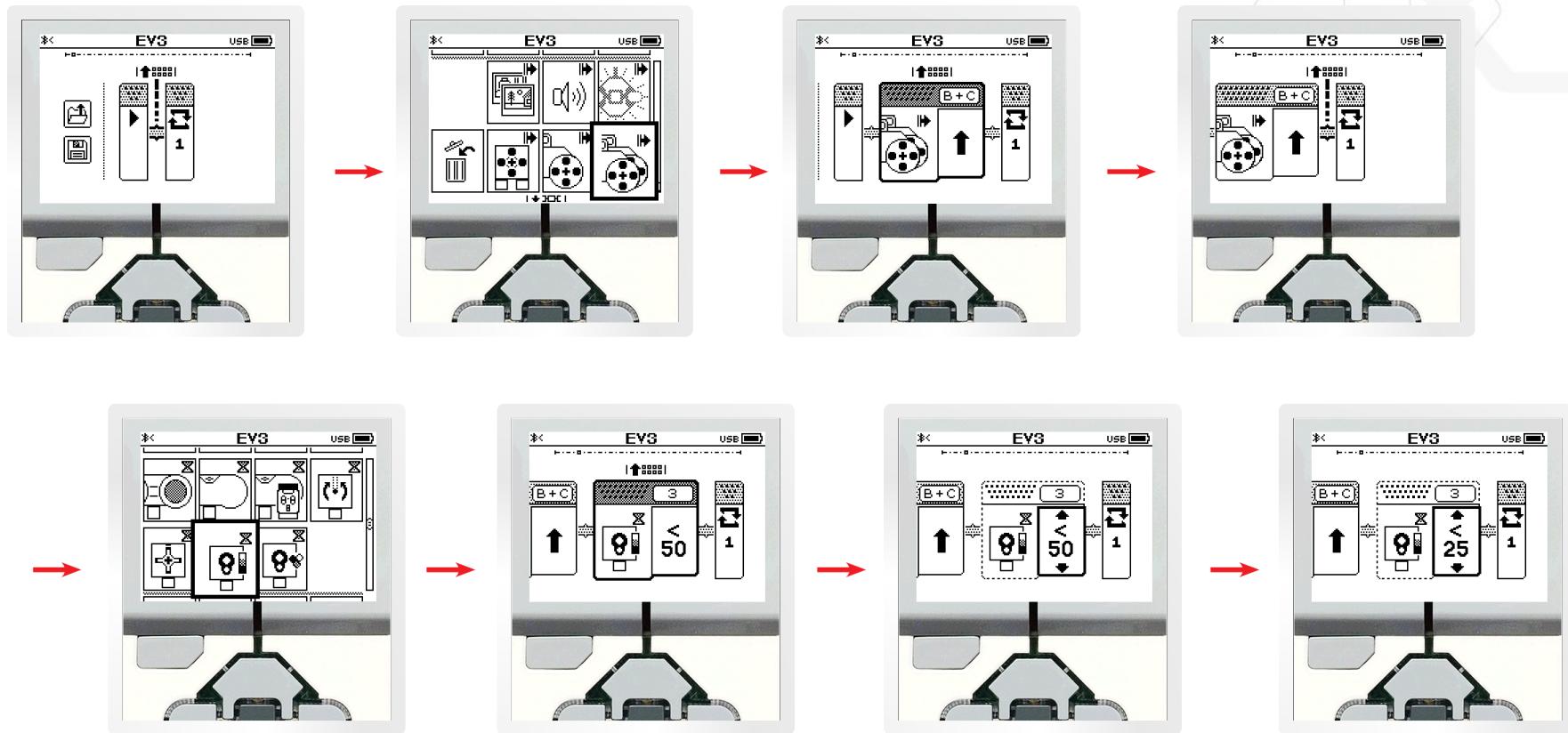


전체 블록 팔레트

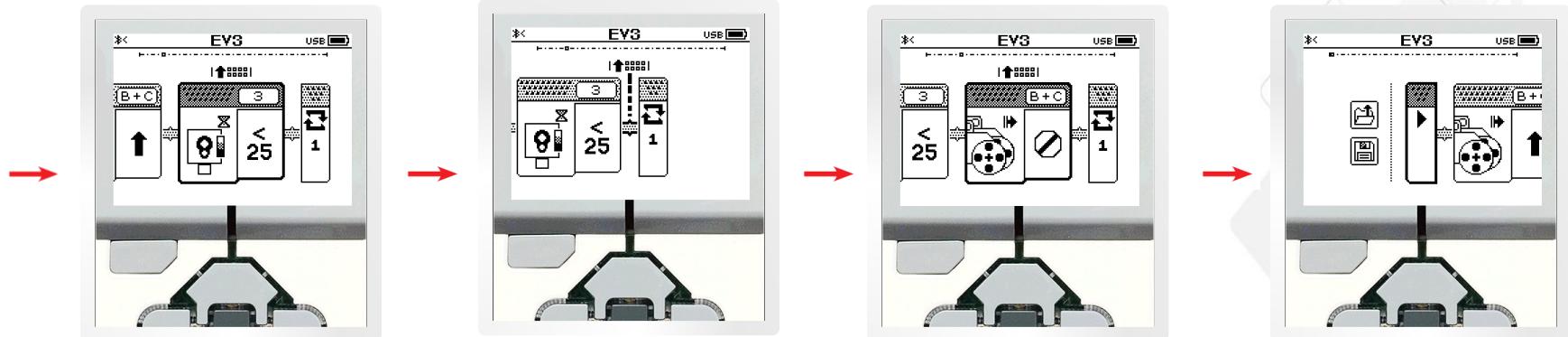
- 브릭 프로그램에서는 간단한 프로그램이 작성 가능
 - 블록들은 액션 블록(화살표)과 대기 블록(모래시계)으로 나뉨
 - 각 프로그래밍 블록은 가운데 버튼을 누른 뒤 위/아래 버튼을 이용하여 설정을 바꿀 수 있음
 - 휴지통 블록으로 블록의 삭제를, 시작 블록으로 블록 프로그램의 실행을, 디스크 아이콘으로 블록 프로그램을 저장 할 수 있음

브릭 프로그램 작성 예제

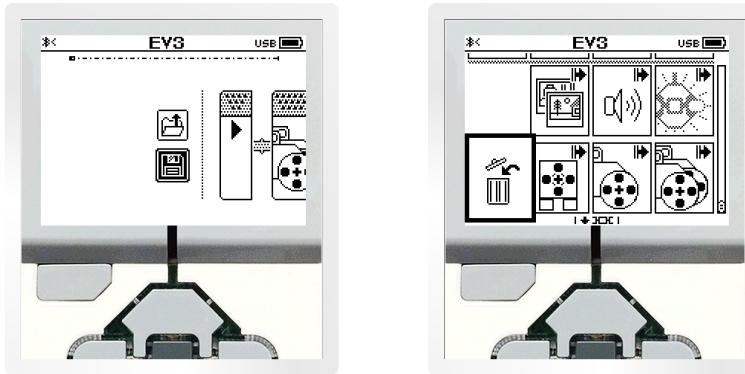
- 컬러 센서가 검정색을 감지할 때까지 전진하는 블록 프로그램의 작성 과정



브릭 프로그램 작성 예제



▲프로그램 실행



▲저장 아이콘

▲블록 삭제 아이콘

설정(🔧)



Settings screen

- 설정 탭에서는 EV3의 현재 상태를 확인하고 조정할 수 있음

- 소리 크기(Volume): 브릭 스피커에서 나오는 사운드의 음량을 0~100%의 값으로 조절
- 절전 모드(Sleep): 일정 시간 동작을 안 할 경우 슬립 모드로 전환되는 시간을 조절
- 블루투스 통신(Bluetooth): 블루투스 기능을 활성화하여 다른 기기를 검색하고 연결하거나 다른 기기가 검색 가능하게 할 수 있음

설정(🔧)

- 설정 탭에서는 EV3의 현재 상태를 확인하고 조정할 수 있음
 - 와이파이 통신(Wi-Fi): 와이파이 통신 기능으로 무선 통신 연결 가능



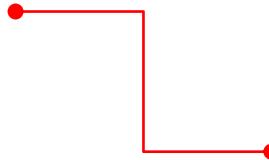
- 브릭 정보(Brick Info): 하드웨어와 펌웨어 버전, EV3 브릭 OS 빌드 등 EV3 브릭의 현재 기술 사양을 확인할 수 있음

특히, 펌웨어의 버전이 사용하고자 하는 ROBOTC의 버전과 일치해야 프로그램의 다운로드와 실행에 문제가 없음. 따라서 업데이트된 ROBOTC 소프트웨어를 설치한 후에는 EV3의 펌웨어 업데이트를 진행해야 함

EV3 소프트웨어 (LME) 살펴보기



LEGO
MINDSTO
RMS
Education
EV3



아이콘 더블클릭

EV3 소프트웨어 살펴보기

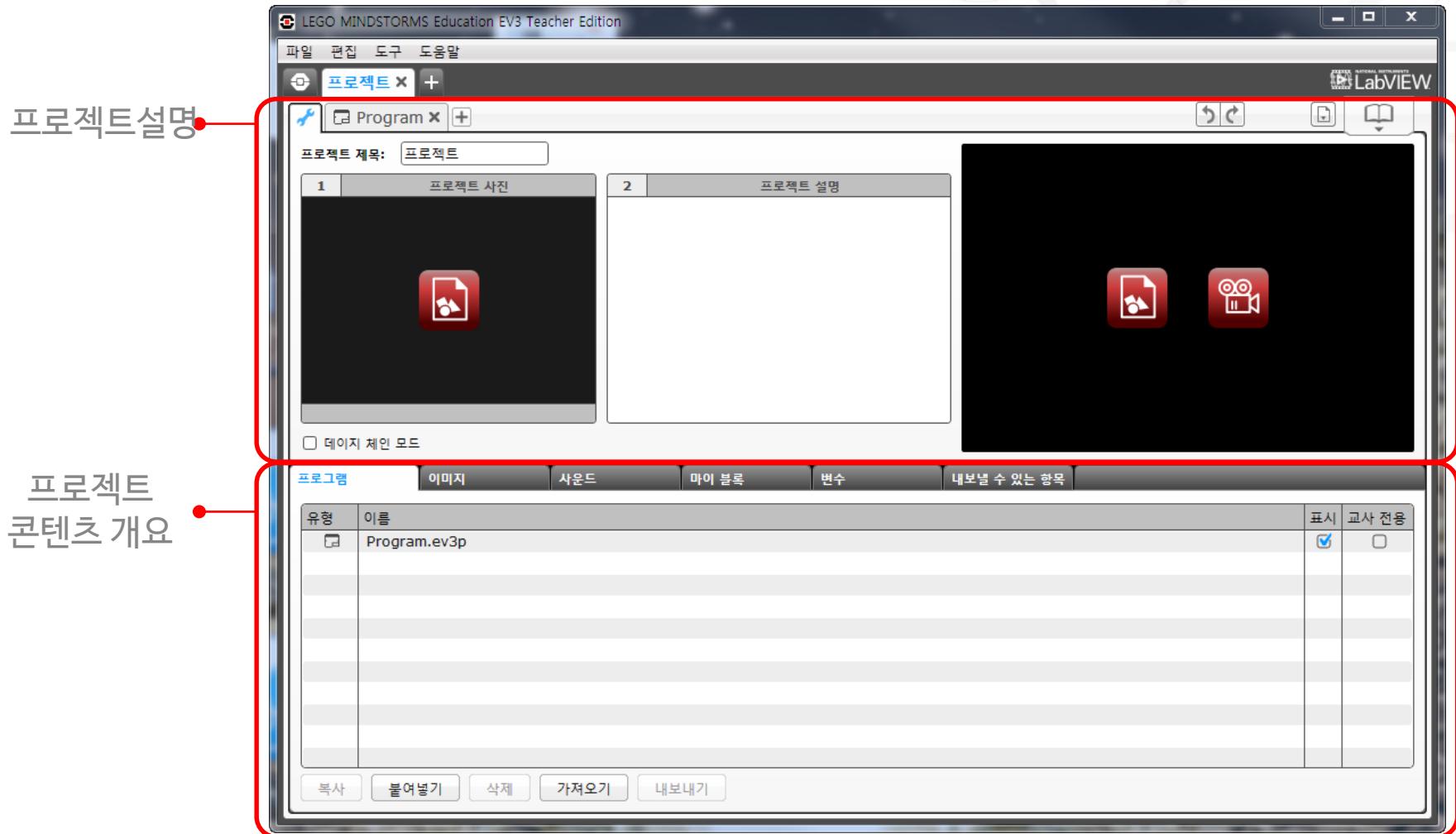


education

창의공학교육의 멘토

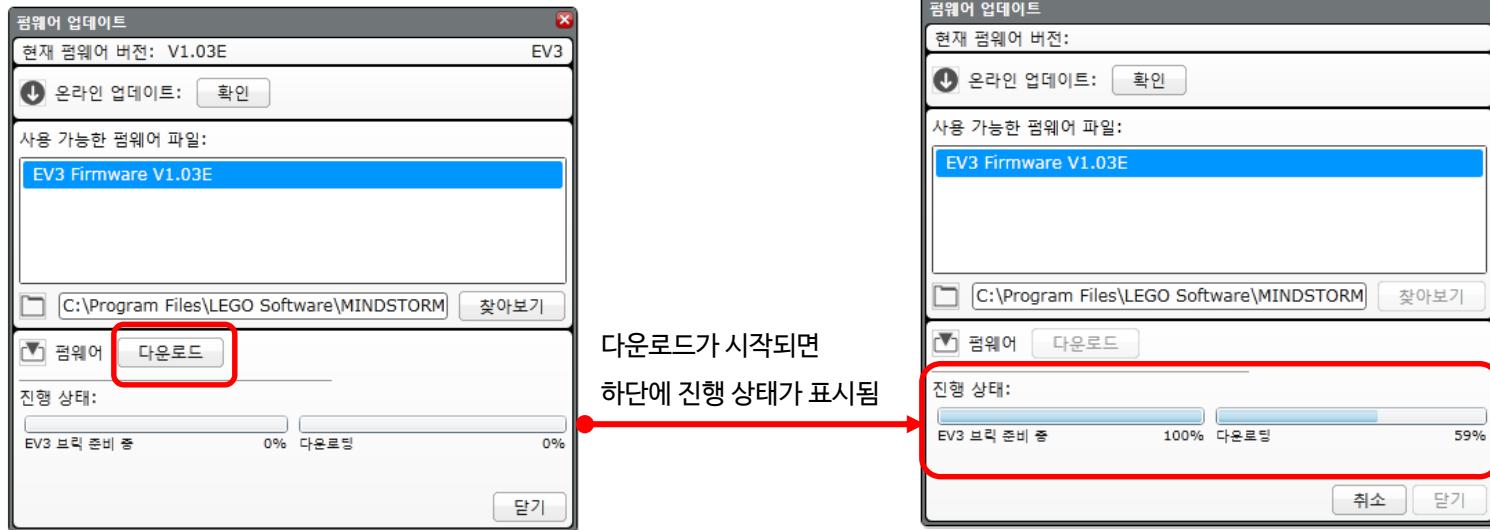
HandsOn
Technology

EV3 프로젝트 속성 및 구조



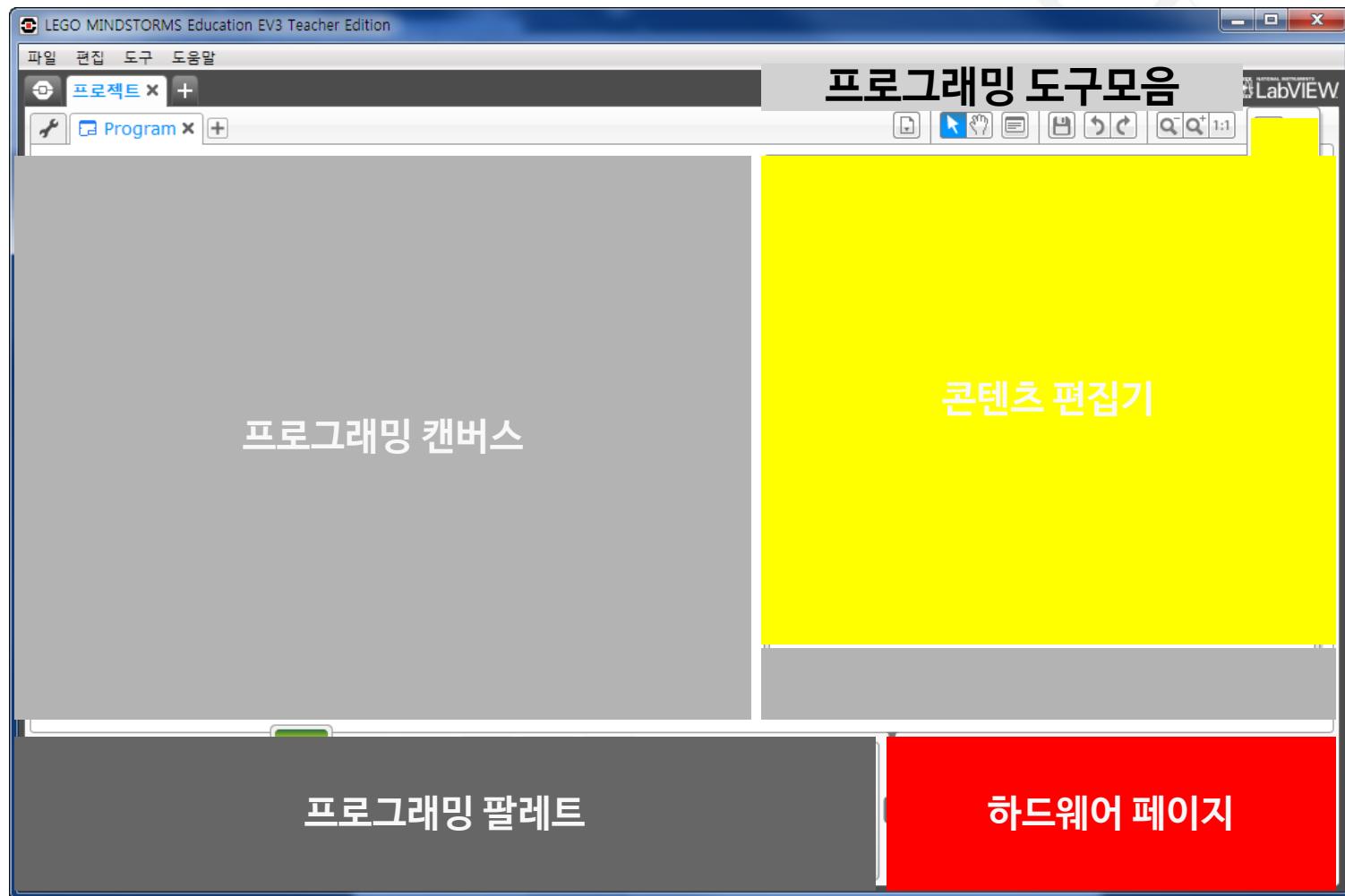
EV3 펌웨어 업데이트

- EV3를 작동시키기 위해서는 현재 사용중인 소프트웨어에 맞는 펌웨어로 업데이트 해야 합니다. ([도구] - [펌웨어 업데이트])



- 업데이트가 완료되면 EV3 브릭이 자동으로 재시작 합니다.
- ★다운로드가 완료되기 전에 다운로드 케이블을 뽑으면 오류가 발생하므로 주의!

EV3 소프트웨어 프로그램 화면 구성



프로그래밍 블록 소개

동작



흐름 제어



센서



데이터 연산



고급



창의공학교육의 멘토

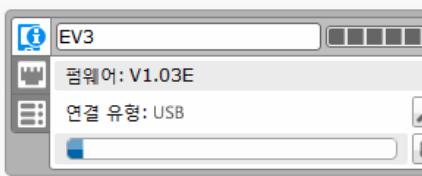


education

HandsOn
Technology

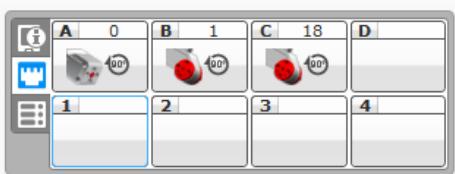
하드웨어 페이지

- 하드웨어 페이지는 현재 연결되어 있는 EV3 브릭에 관한 정보를 보여줍니다.



- 브릭 정보

- 현재 연결된 EV3 브릭의 이름, 배터리 잔량
- 펌웨어 버전, 연결 유형, 메모리 브라우저, 무선 설정



- 포트 보기

- EV3 브릭에 연결된 센서와 모터에 관한 정보
- 센서 값 실시간으로 확인 가능



- 사용 가능한 브릭

- 현재 연결하여 사용할 수 있는 EV3 브릭 표시
- 연결한 EV3와의 통신 유형 선택

- ‘하드웨어 페이지 컨트롤러’를 이용하면 작성한 프로그램을 다운로드하거나, EV3 브릭에 있는 데이터를 업로드 할 수 있습니다.



- 프로그램 다운로드

- 프로그램 다운로드 및 실행

- 선택한 블록만 다운로드 및 실행



education

창의공학교육의 멘토

HandsOn
Technology

모델 코어 세트

LEGO MINDSTORMS Education EV3 교사용 에디션

파일 편집 도구 도움말

NATIONAL INSTRUMENTS LabVIEW

The screenshot shows the LEGO MINDSTORMS Education EV3 software interface. On the left, there's a workspace with a red dashed border around the '모델 코어 세트' (Model Core Set) icon. To the right of the workspace, a large image of three different LEGO robots is displayed. Below the image, the text '모델 코어 세트' is written. Underneath that, a descriptive paragraph about the Model Core Set is shown. At the bottom of the software window, there are several icons: a blue folder, a magnifying glass, and a globe.

1 모델 코어 세트

2 모델 설명서

모델 코어 세트

로봇 기술에 아이디어와 도전정신을 심어주는 모델입니다. LEGO® MINDSTORMS® EV3를 한 단계 높은 수준으로 옮겨보세요.

모델설명서

LEGO MINDSTORMS Education EV3 교사용 에디션

파일 편집 도구 도움말

LabVIEW

모델 확장 세트
모델 코어 세트
간편 안내
파일
로봇 애드웨어

모델 설명서

자이로 보이 1/4

색상 분류기

피피

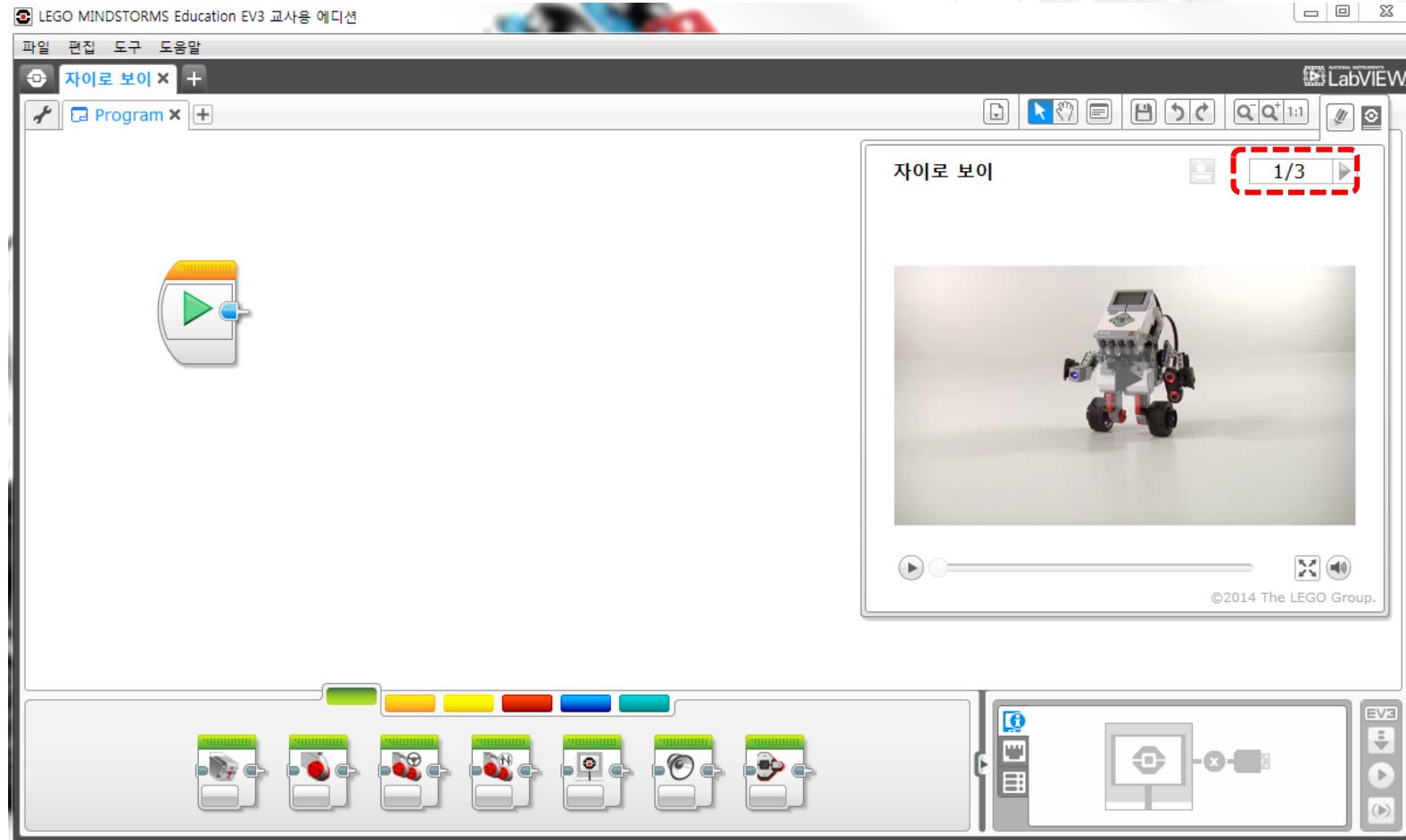
자이로 보이

자이로 보이는 모든 EV3 모터와 센서를 사용하여 스스로 균형을 잡으며, 고급 프로그래밍으로 행동을 제어합니다.

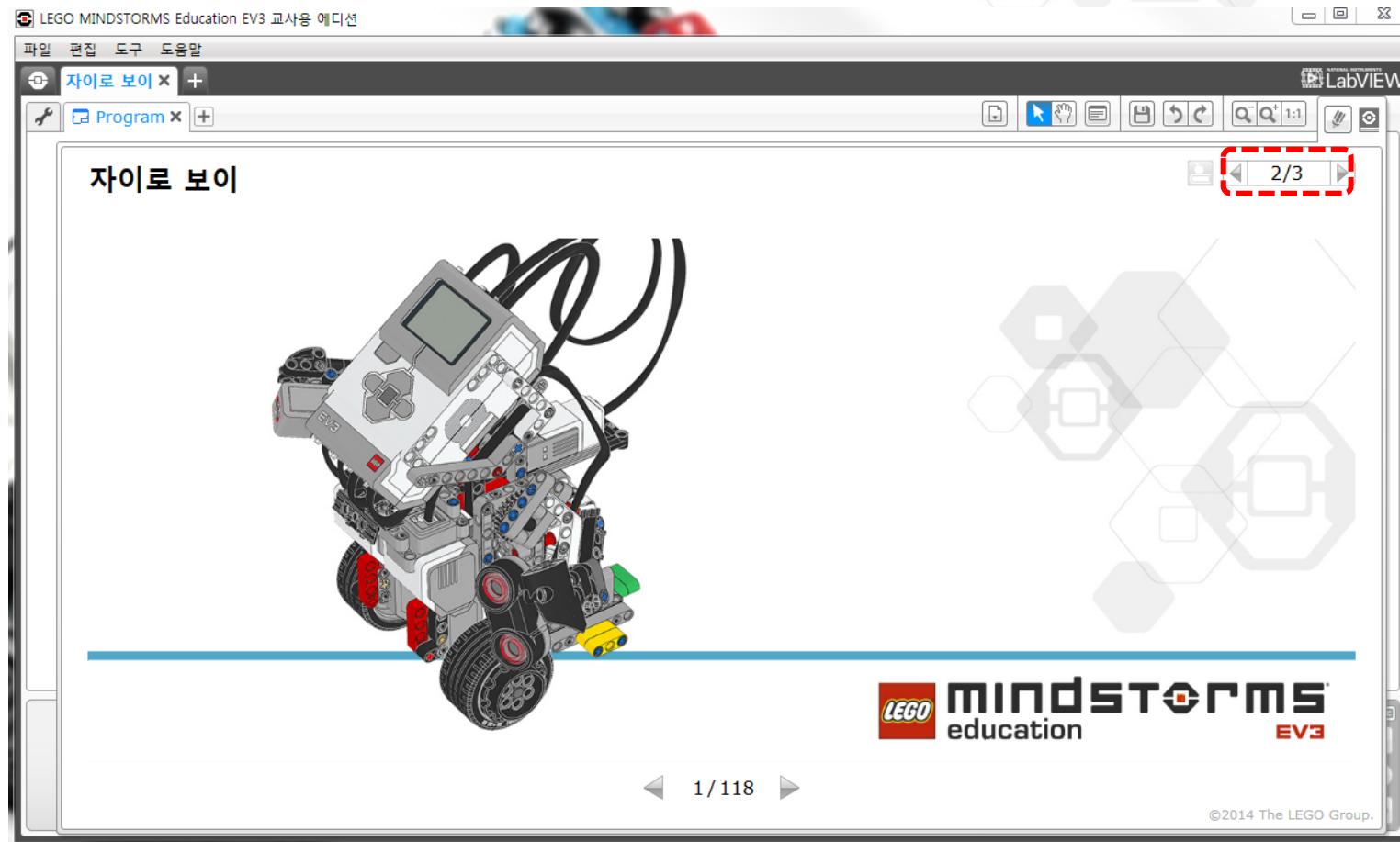
2 열기

The screenshot shows the LEGO MINDSTORMS Education EV3 software interface. The 'Model Description' tab is selected. A red box highlights the first image in the 'Gyroscopic Vision' section, which shows a robot balancing. The image is labeled '자이로 보이 1/4'. Below it are other sections: 'Color Sorter' and 'Pipi'. To the right, there is a large image of a white EV3 robot with gyroscopic sensors and a color sensor. A red box highlights the text '자이로 보이는 모든 EV3 모터와 센서를 사용하여 스스로 균형을 잡으며, 고급 프로그래밍으로 행동을 제어합니다.' (Gyroscopic Vision uses all EV3 motors and sensors to balance itself and control behavior through advanced programming). A red number '2' with a '열기' (Open) button is also present.

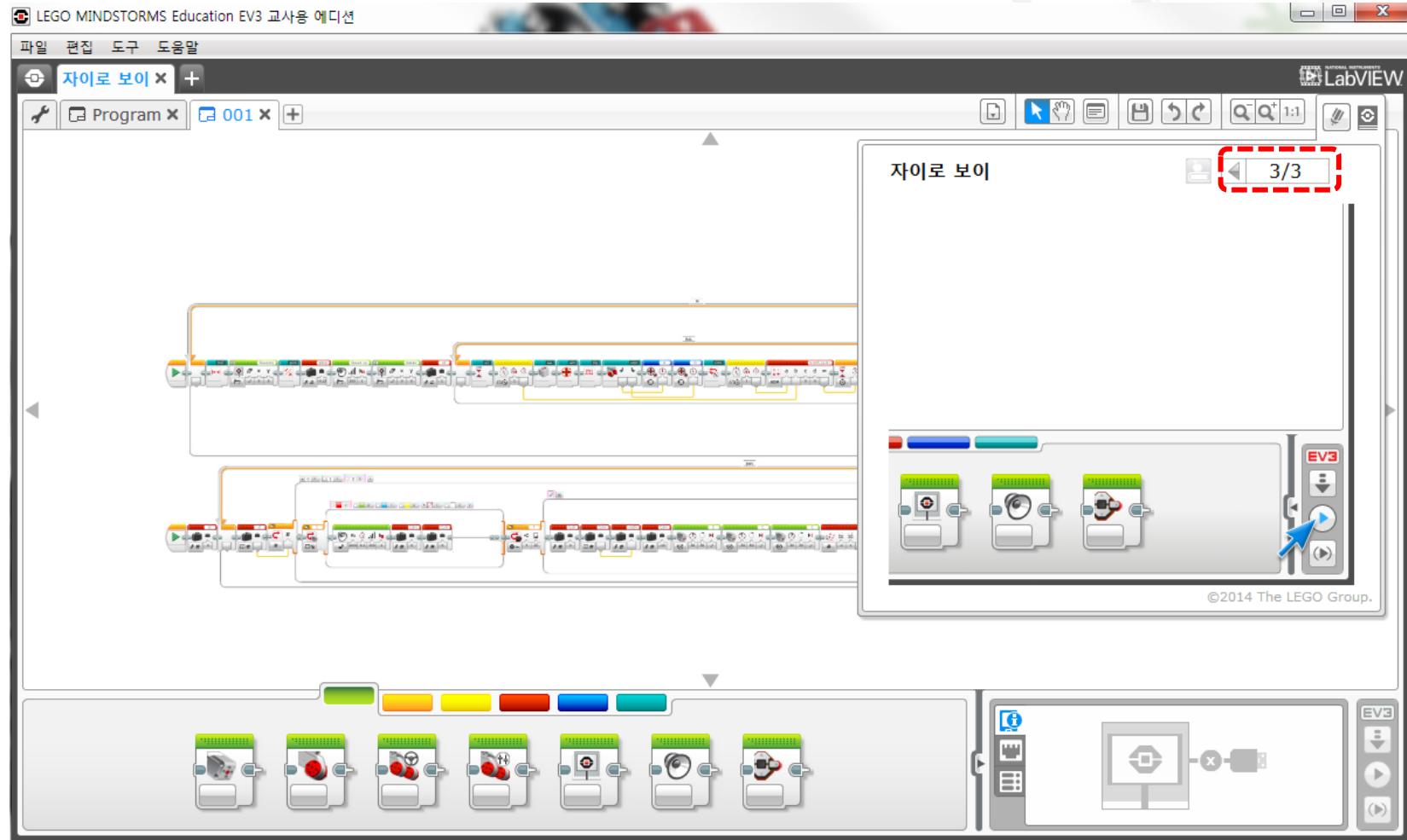
자이로보이-동영상



자이로보이-조립도

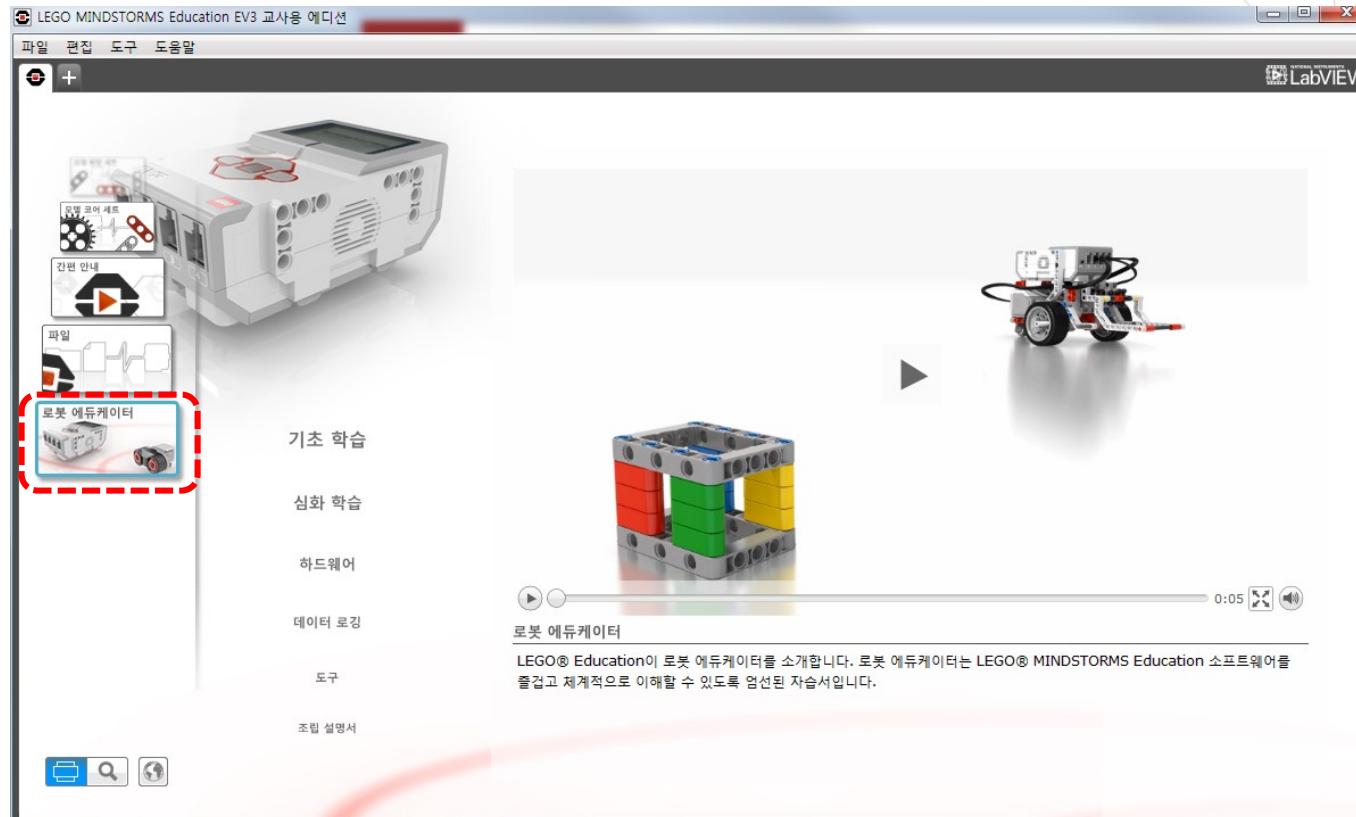


자이로보이-프로그램 소스



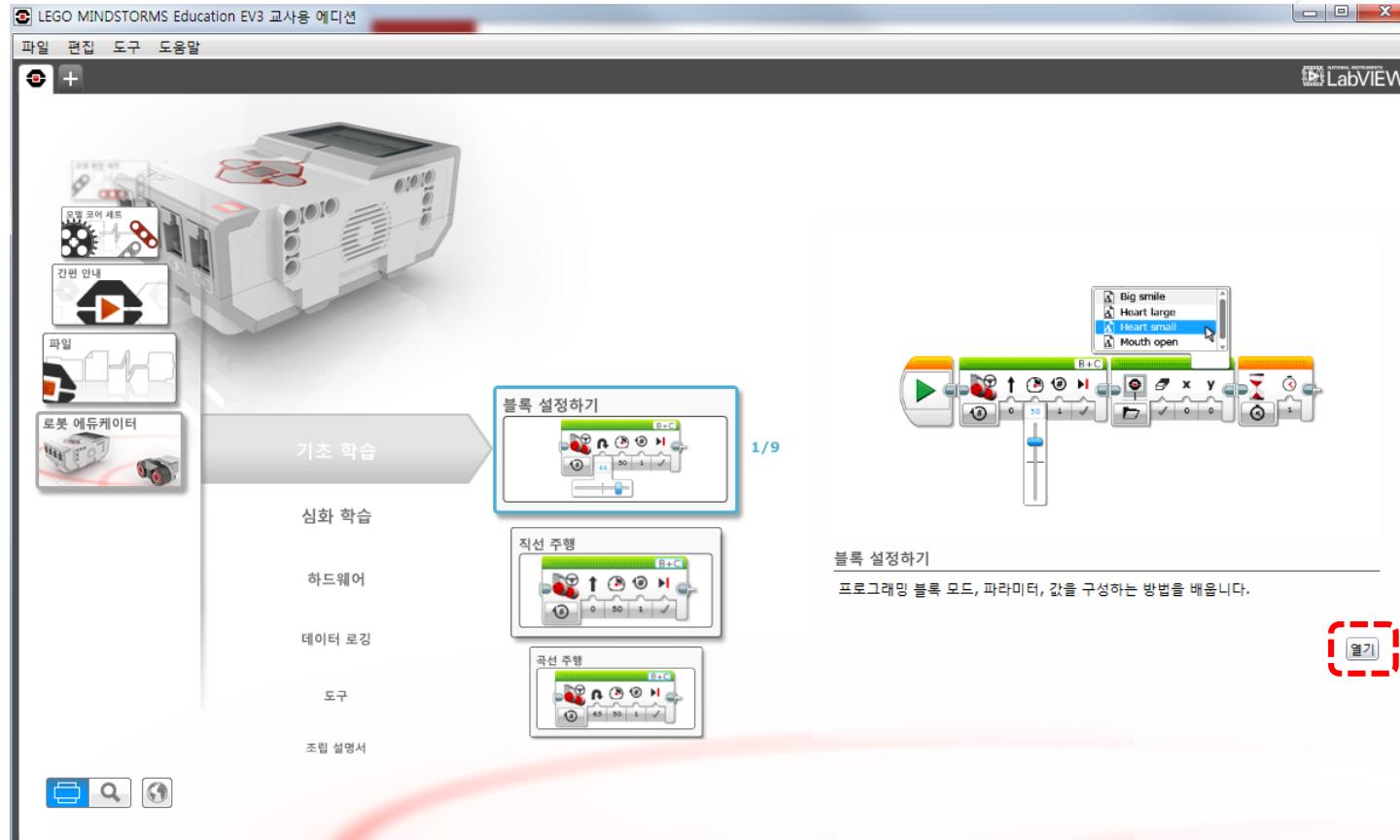
로봇 에듀케이터

- 로봇 에듀케이터는 총 48가지의 학습 내용이 기초 학습, 심화 학습, 하드웨어, 데이터로깅, 도구 등 5가지의 카테고리로 구분되어 있습니다.

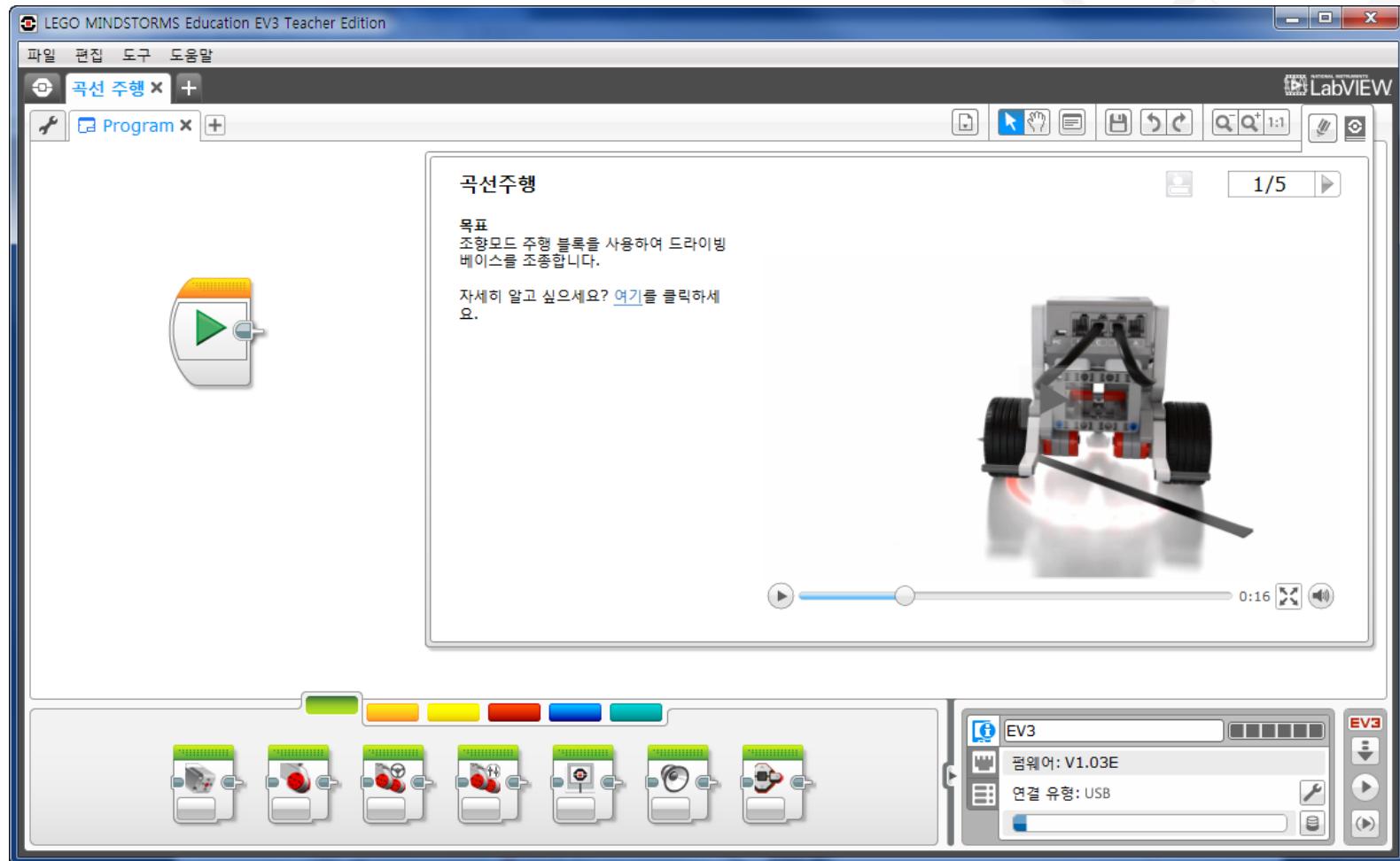


로봇 에듀케이터

- 간단한 글과 영상을 통해 학습 목표를 안내합니다.



로봇 에듀케이터



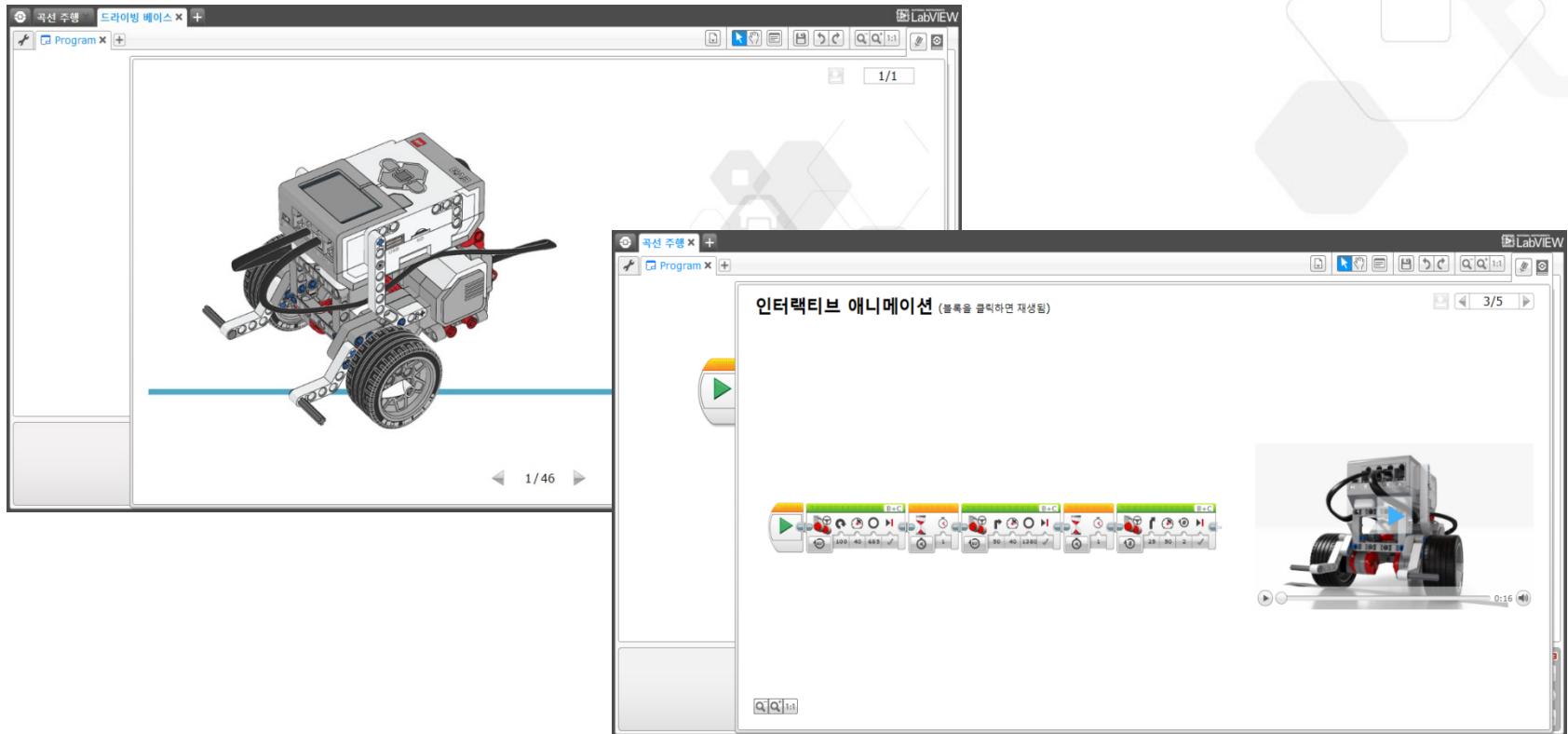
education

창의공학교육의 멘토

HandsOn
Technology

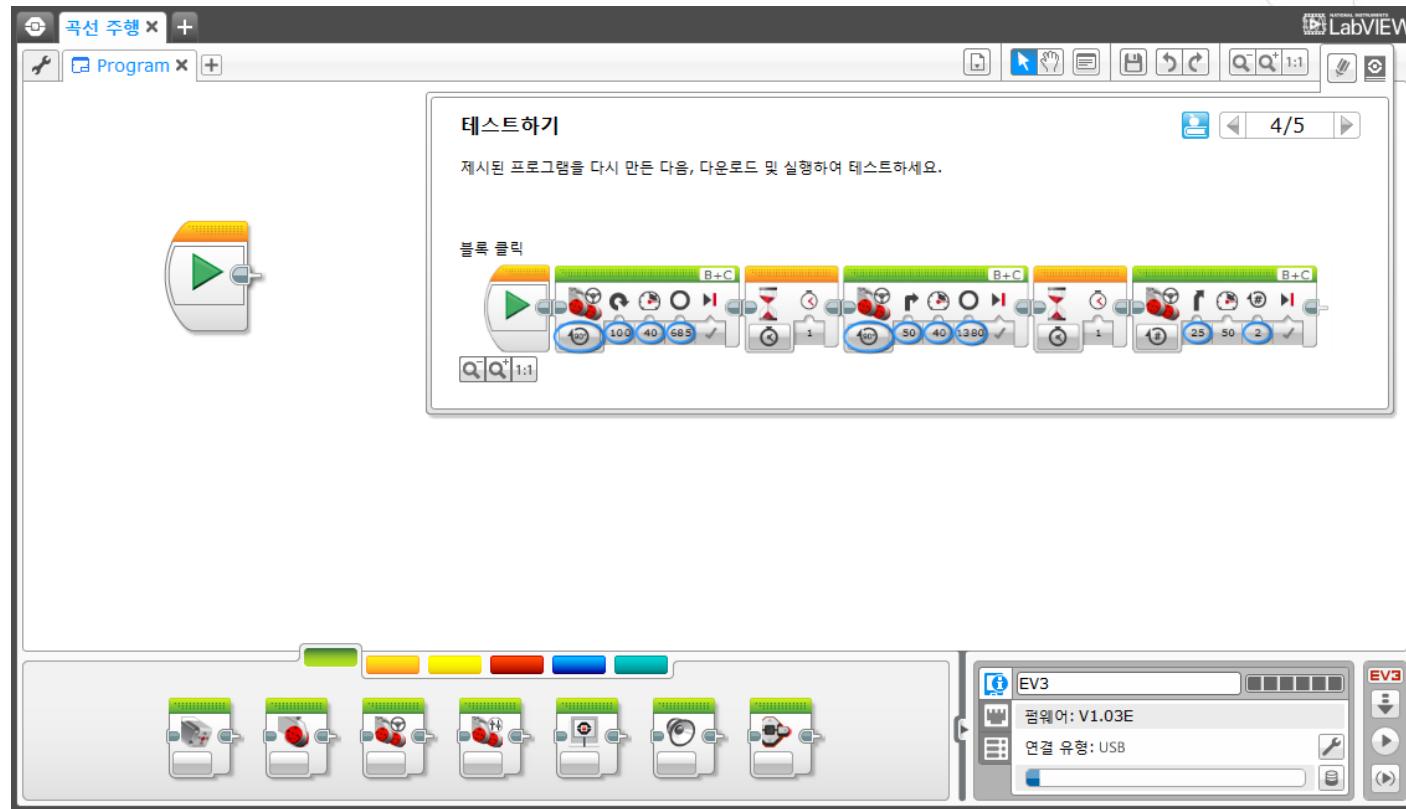
로봇 에듀케이터

- ◆ 조립도에 따라 로봇을 조립하고, 안내에 따라 프로그램을 작성합니다.



로봇 에듀케이터

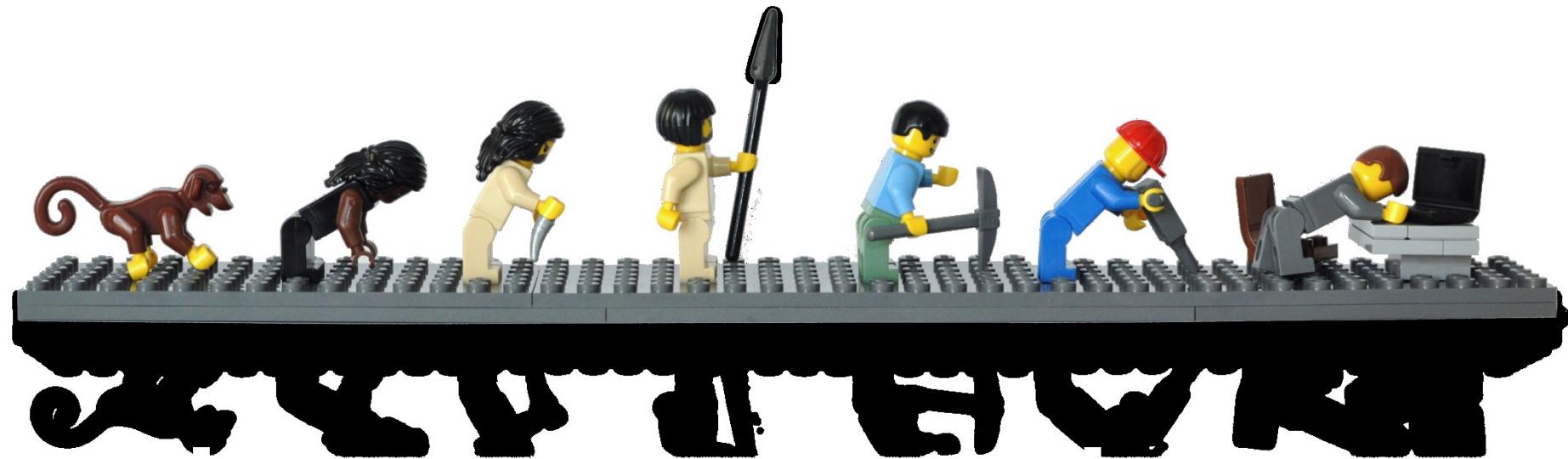
- 작성한 프로그램을 EV3 브릭에 다운로드하고, 예측한 대로 작동하는지 테스트합니다.



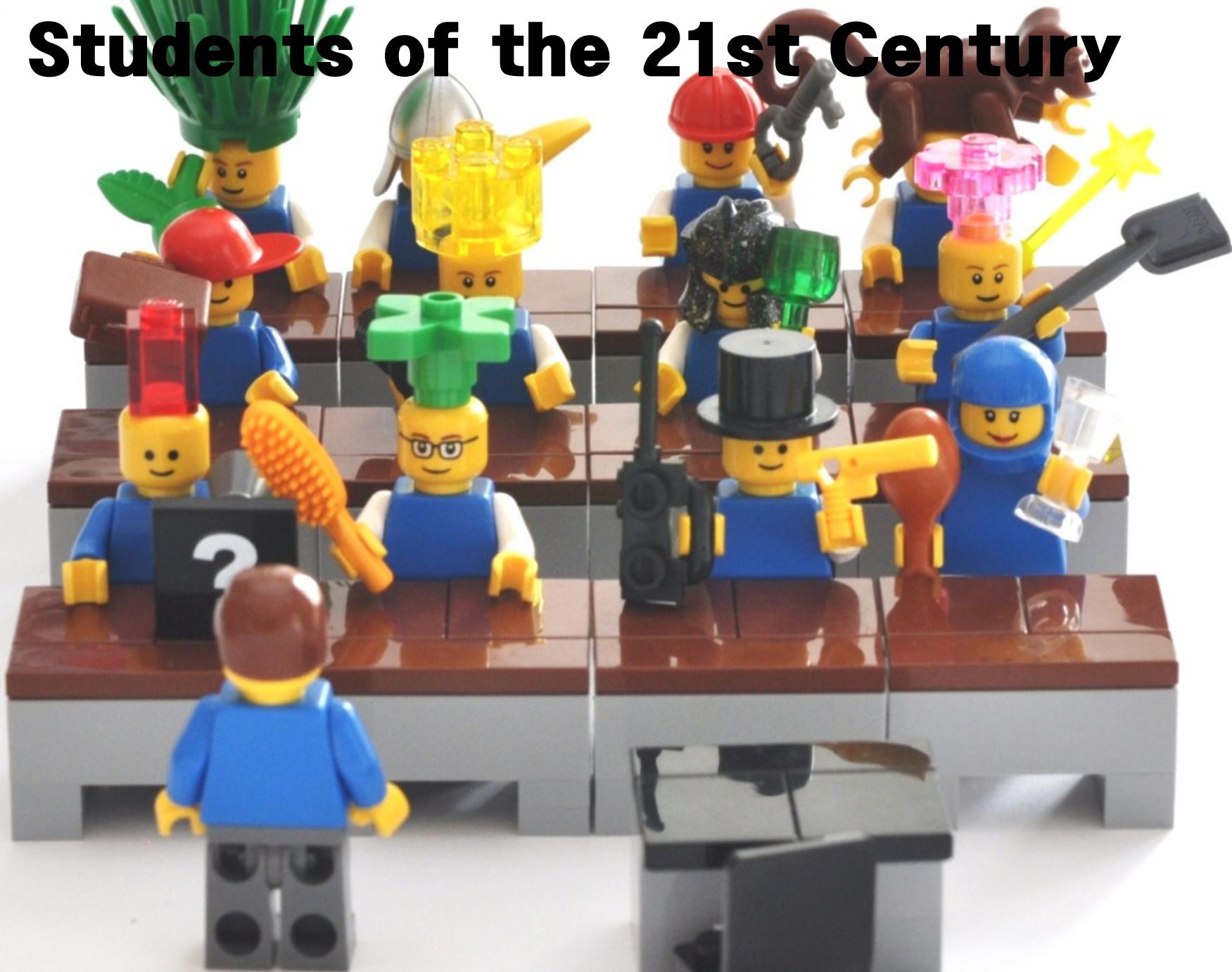
로봇 에듀케이터

- 제시된 도전과제를 수행할 수 있도록 프로그램을 수정합니다.





Students of the 21st Century





Thank you and enjoy!

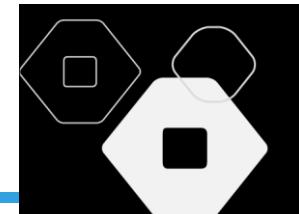


로봇활용 SW교육 지침서

The NEXT ROBOT with EV3

EV3로 배우는 C언어와 알고리즘

정웅열 · 최웅선 · 정종광 · 전준호 · 배상용 · 전현석
이선경 · 경다은 · 김제현 · 오범석 · 이찬호 지음



Partnership



education

LEGO education Partner

- Oct. 2011



NATIONAL INSTRUMENTS
OFFICIAL ALLIANCE MEMBER

- Mar. 2003



PITSCO Education
Distributor in Korea

- Jan. 2010



education

창의공학교육의 멘토

HandsOn
Technology