

로봇활용 SW교육 지침서

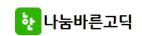
The NEXT ROBOT with EV3

EV3로 배우는 블록 코딩 & C언어

2017년 2학기

인제대학교 헬스케어IT 학과 이상훈

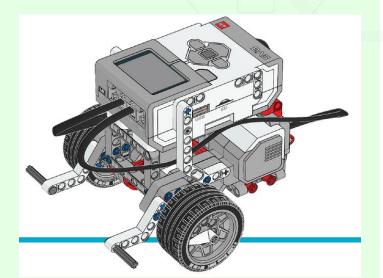






Weekly plan (2nd semester, 2017)

- wk01: Introduction to curriculum & current state of HW-SW coding
- wk02 : LME blocking coding-1: Start & How To
- wk03 : LME blocking coding-2: Loop & Driving
- wk04 : LME blocking coding-3: Project 1. driving base
- wk05:
- wk06:
- wk07:
- wk08 : Mid-term Exam.
- wk09:
- wk10:
- wk11 : Special talk by CEO of HandsOn Tech.
- wk12:
- wk13:
- wk14:
- wk15 : Final exam.





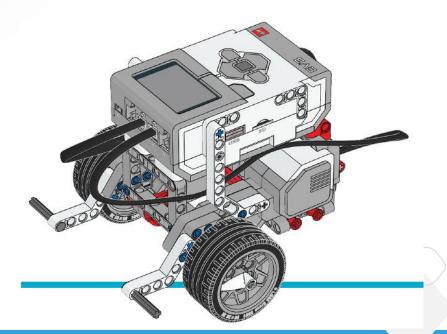




wk04: Driving base

LEGO ® Mindstorms ® EV3

powered by LEGO® MINDSTORMS® Education







1부 EV3로 배우는 블록코딩

- I. LEGO® MINDSTORMS® Education EV3
 - 1. EV3와 NXT 비교, 브릭 인터페이스
- 2. Starting block coding
 - ✓ Awake EV3!
 - ✓ Loop & Driving
 - ✓ Driving base





프로그래밍 블록 소개







Review

버튼 입력과 멀티테스킹/루프 (loop)

- ✓ 버튼 입력을 감지 및 확인
- ✓ 멀티테스킹/루프/스위치
 - LED와 소리를 동시에 작동
 - 다중 루프 코딩
 - 다중 선택 코딩

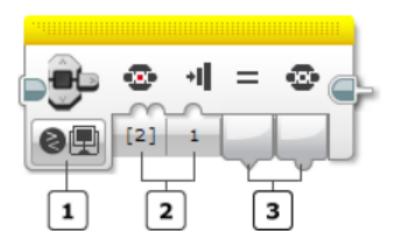








Brick button



- 👤 모드 선택
- [2] 입력
- [3] 출력

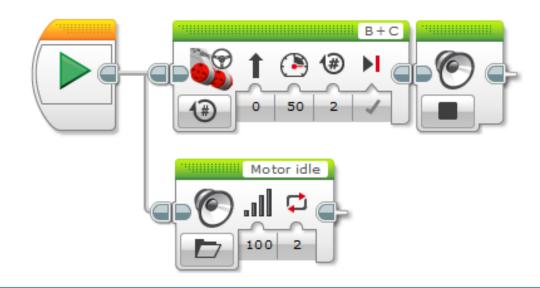
- 브릭 버튼에서 데이터를 얻는다.
- EV3 브릭의 전면에 버튼 5개
 (왼쪽, 가운데, 오른쪽, 위, 아래).
- ◆ 측정 모드는 현재 눌려 있는 버튼의 값을 버튼 ID (=1,2,3,4,5)에 출력
- 비교모드에서는 버튼의 상태(눌림, 눌리 지 않음, 접촉 후 떨어짐)를 선택
- 하나 이상의 버튼을 테스트하여 논리(참 또는 거짓) 출력.





멀티 테스킹 (Multi-tasking)

- 학습 목표
- : 멀티 테스킹을 이용하여 두 가지의 동작을 동시에 수행한다.
- 테스트 하기
- : 제시된 프로그램을 실행하면 어떻게 작동이 될까?



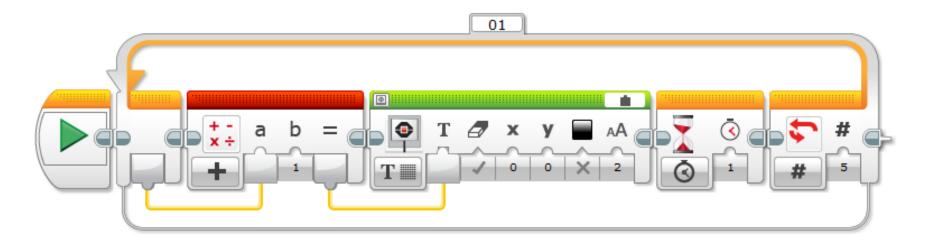






루프 블록

- 학습 목표
- : 루프를 이용하여 원하는 만큼 프로그램을 반복할 수 있다.
- 테스트 하기
- : 제시된 프로그램을 만든 후 테스트하라.





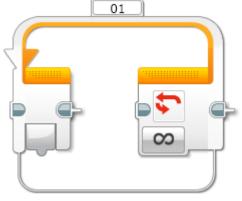


루프 블록

무한

횟수

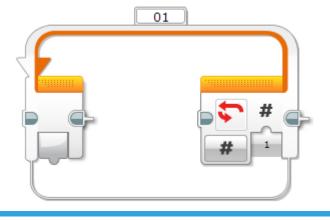
시간

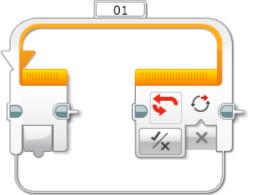


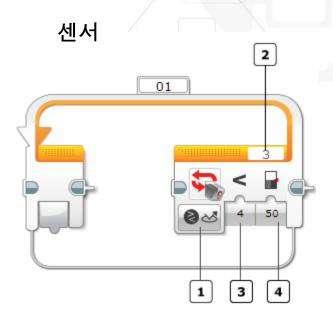


01

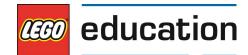
논리







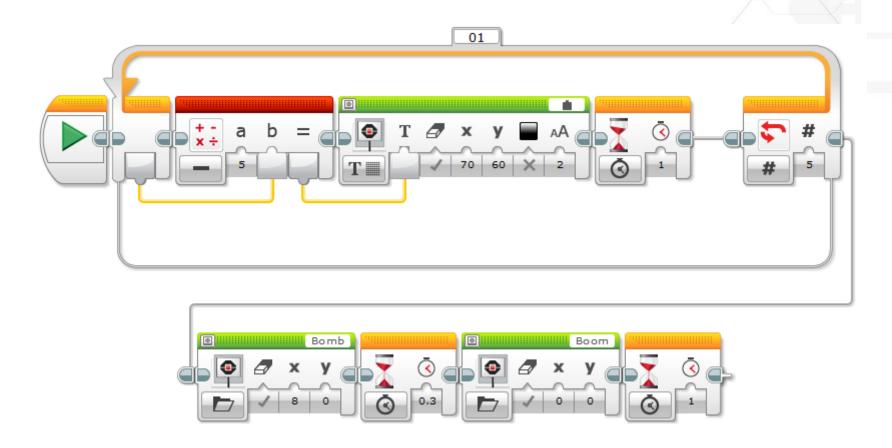
- 모드 선택
- 포트 선택
- 비교 유형 입력
- 경계값 입력





멀티 테스킹/루프문 - 도전과제

• 루프문을 이용해 다운카운트 하여 폭탄 터트리기



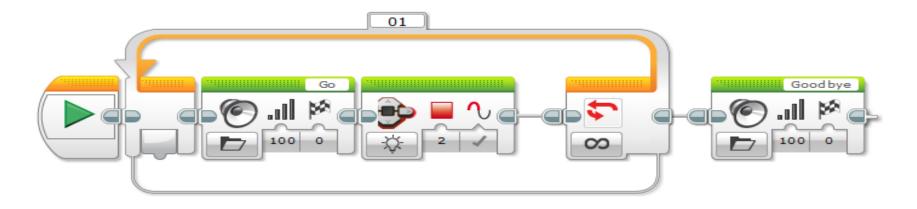






루프 인터럽트 블록

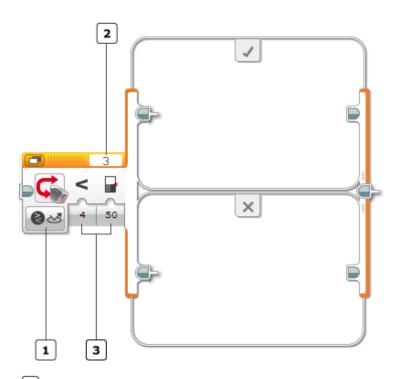
- 학습 목표
- : 루프 인터럽트 블록을 이용해 루프 블록을 빠져 나올 수 있다.
- 테스트 하기
- : 루프 인터럽트 블록을 이용하여 다음의 프로그램을 만들고 테스트하라.







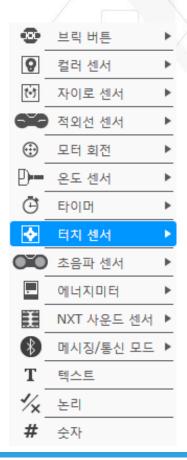
스위치 블록



• 프로그래밍 블록 시퀀스를 둘 이상 수용할

수 있는 컨테이너

• 모드 선택:





2 포트 선택

3 입력



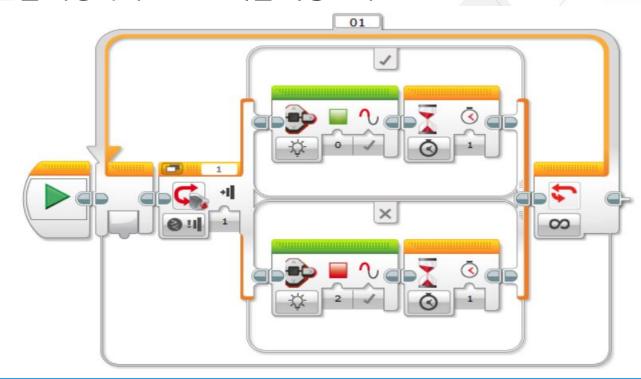
강의공학교육의 멘토





스위치 블록

- 학습 목표
- : EV3 브릭의 내장 버튼을 사용하여 EV3 브릭을 작동한다.
 - 테스트 하기
- : 다음을 테스트 하라.









다중 스위치

• 복수 값 테스트

• 케이스 추가를 통해 3개 이상의 시퀀스를 만들수 있다.

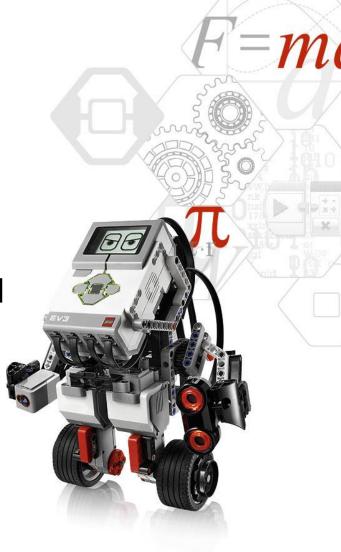
- 1 케이스 추가
- 2 케이스 값
- 3 기본 케이스
- 4 케이스 삭제





Review 이제 움직여 볼까요?

- ✓ 모터의 이해
- ✓ 조향모드 주행과 탱크모드 주행에 관해 알아보기
- ✓ 미션 (Driving base 조립 후 다음 주에 진행)
 - 정해진 거리 직선 주행
 - 빠른 속도로 사각 박스 주위를 회전하기







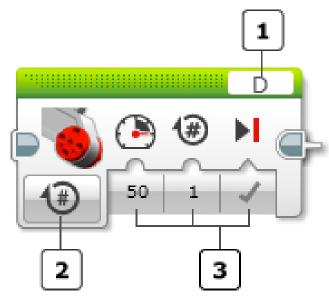
• EV3를 움직여 볼까요?











- [1] 포트 선택
- [2] 모드 선택
- 3] 입력

- 모터의 켜짐/꺼짐을 실행하거나 모터의 파워 레벨을 조절.
- 지정된 시간 동안 또는 지정된 회전수와 일치할 때까지 모터를 켤 수 있다.
- 모드 시간, 각도, 회전수 모드 제어.

회전	각도
1	360
2	720
0.5	180
1.25	450
7.2	2592







- 모터 파워와 방향
- : 파워 입력에는 **-100부터 100**까지 숫자를 넣을 수 있다
- : 라지모터는 양수냐 음수냐에 따라 회전 방향이 달라짐.
- 모터의 회전 속도는 모터에 가해지는 부하량에도 영향을 받지만,
 지정된 파워 레벨과 거의 비례.







- 학습 목표
- : 라지 모터를 다양한 방식으로 제어해 본다.
- 테스트 하기
- : 제시된 프로그램을 만든 후 테스트하라.



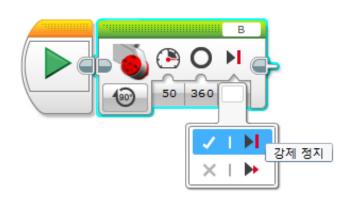
• 수정하기

: 라지 모터 블록의 다양한 모드(시간,각도,회전수)의 입력 파라미터에 - 값을 넣어 다양하게 실험해 보자.



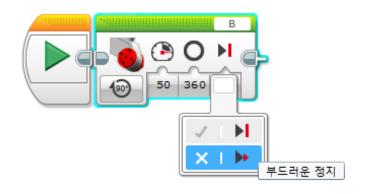






• 라지 모터 정지 방식

-> 강제 정지 모터가 구동하고 정지 시에 모터 급정지(강 제 정지)



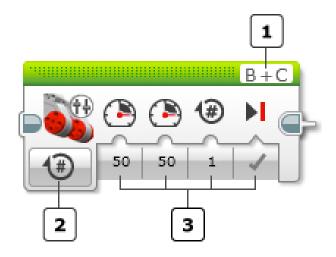
-> 부드러운 정지 모터가 구동하고 정지 시에 모터의 속도가 서서히 줄어듬 (부드러운 정지)





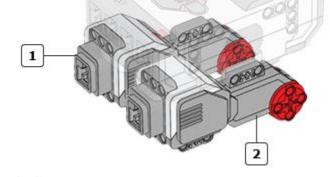


탱크모드 주행



- [1] 포트 선택
- 2 모드 선택
- 3 입력

- ▼ 모터의 속도를 동시에 제어하여 원하는 방향으로 차량을 주행한다
- 지정된 시간 동안 또는 지정된 회전수와 일치할 때까지 모터를 켤 수 있다.
- 모드 시간, 각도, 회전수 모드 제어.



- 1 왼쪽 모터
- 2 오른쪽 모터





탱크모드 주행

- 학습 목표
- : 탱크모드 블록의 모터 두 개의 진행 속도를 다르게 하여 로봇을 주행 할 수 있다.
- 테스트 하기
- : 제시된 프로그램을 만든 후 테스트하라.



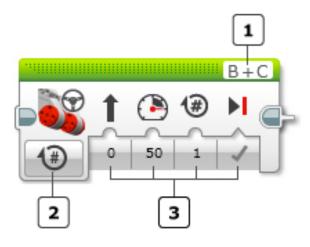
- 수정하기
- : 탱크모드 블록의 두 개의 모터 속도를 다양하게 입력하여 로봇을 제어해 보자.





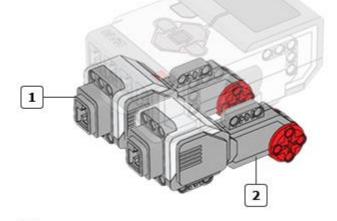


조향 모드 주행



- 1 포트 선택
- 2 모드 선택
- 3] 입력

- 조향 조절을 통해 두 모터를 동시에 제어 하여 원하는 방향으로 주행
- 지정된 시간 동안 또는 지정된 회전수와 일치할 때까지 모터를 켤 수 있다.
- 모드 시간, 각도, 회전수 모드 제어.



- 1 왼쪽 모터
- 2 오른쪽 모터





조향모드 주행

- 학습 목표
- : 조향모드 블록의 조향을 조정하여 다양하게 로봇의 주행을 할 수 있다.
- 테스트 하기
- :제시된 프로그램을 만든 후 테스트하라.

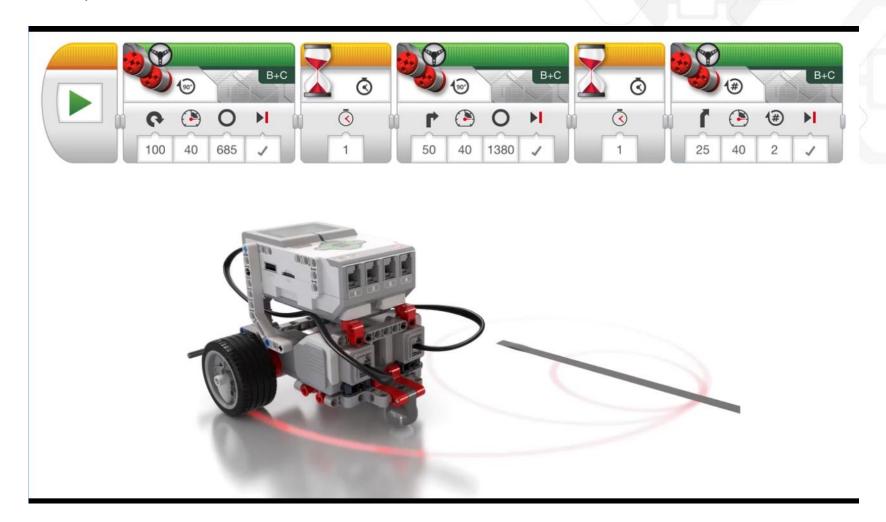


- 수정하기
- : 조향모드 블록의 조향을 조절하여 로봇을 제어해 보자.





로봇의 회전







바퀴의 지름에 대한 고찰





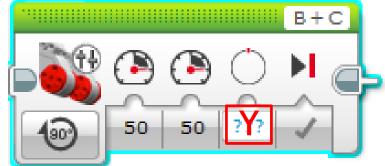
17.6 cm

★ 바퀴가 1바퀴 (360°) 굴러갈 때, 로봇이 이동하는 이론상의 거리는?

 $5.6cm \times 3.14 = 17.58cm$

★ 원하는 거리 100 cm (이동거리) 만큼을 이동시키기 위한 회전 각도 Y는?

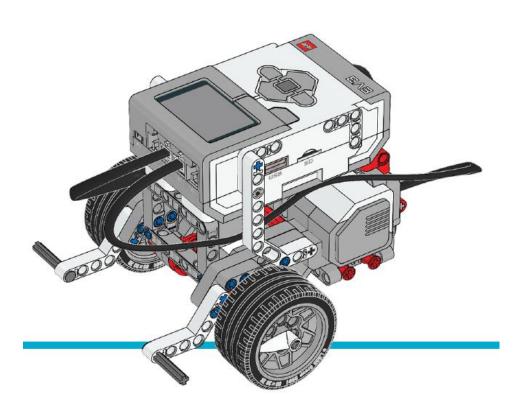
360°: 17.58cm = Y°: 100 cm (이동거리)







[wk04] Project 1.



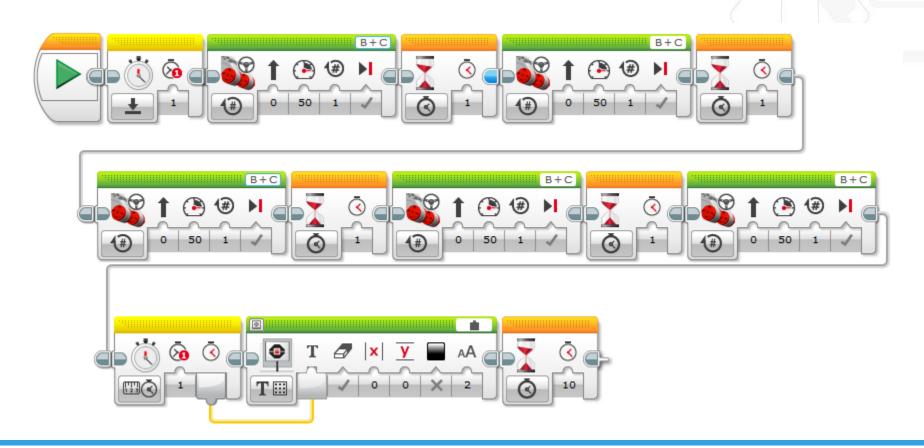
- 1. Make "Driving base"
- 2. 코스 디자인 (두개의 코스)
- 3. 주행 프로그래밍
- 4. 팀 겨루기 (고속 코스 주행)





완주 시간 측정

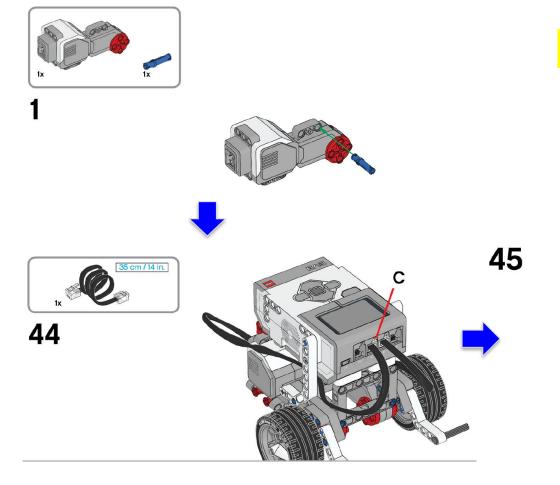
• 완주 후 주행시간을 스크린에 출력



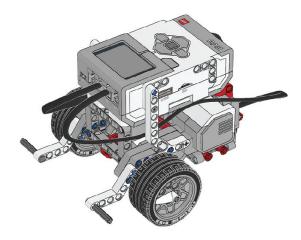




Driving base



github.com/Redwoods/Lec







• 사각 박스를 돌아볼까요?

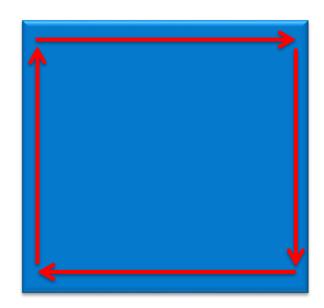






도전과제 1.

• [1] 사각형의 박스 안쪽 따라 1회 완주 (박스: 60 cm X 60 cm) 멀티테스킹으로 주행 중 사운드, LED, 영상 효과.

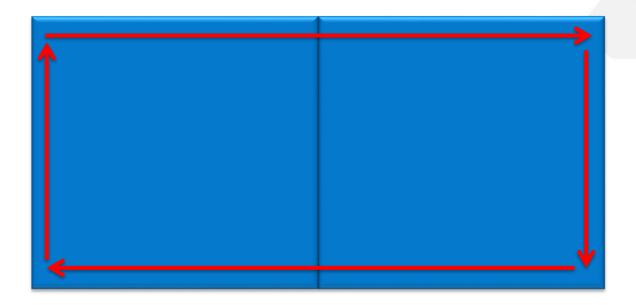




도전과제 2.

• [1] 두개의 사각형의 박스 안쪽 따라 1회 완주 (박스: 60 cm X 60 cm)

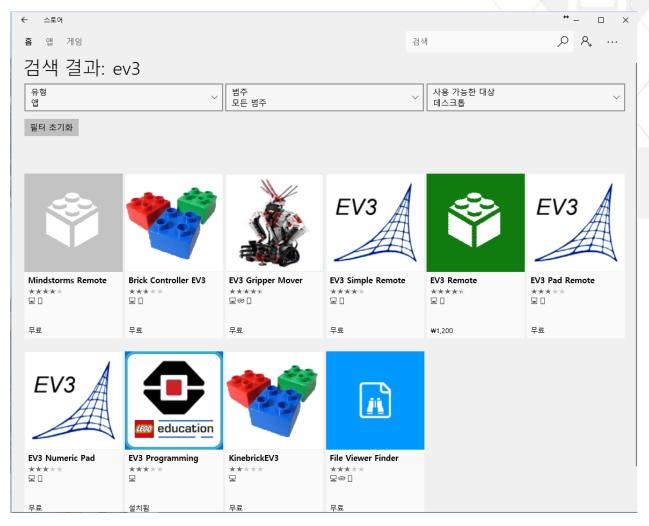
평가 기준: 빠르고(시간) 정확한(궤도이탈 여부) 완주







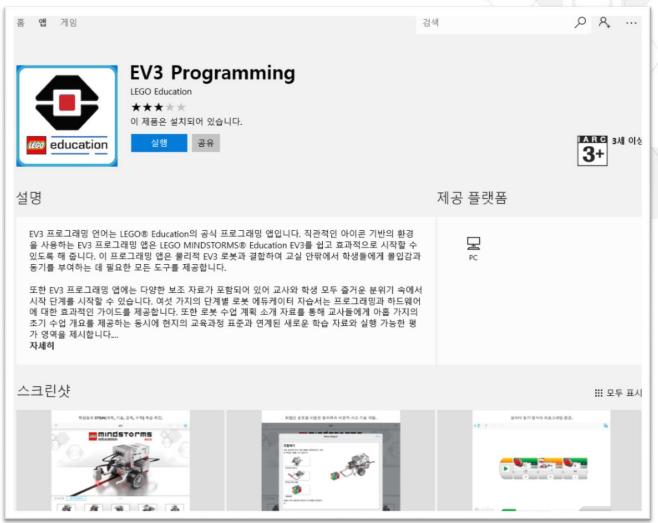
EV3 Programming App (windows 10)







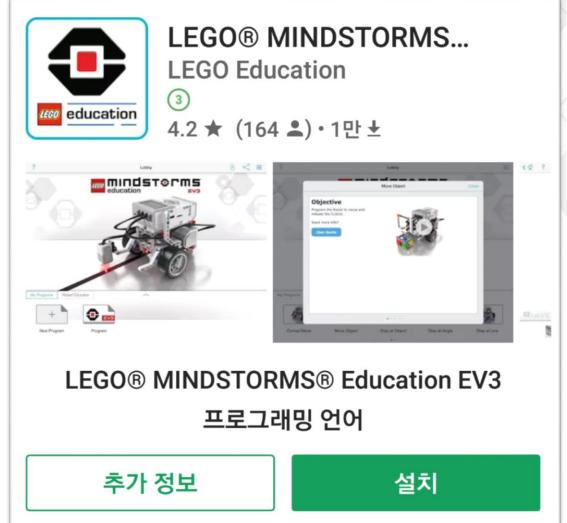
EV3 Programming App (windows 10)







EV3 Programming App (Android)







EV3 Programming App (iPad/iPhone)









로봇활용 SW교육 지침서

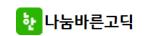
The NEXT ROBOT with EV3

EV3로 배우는 C언어와 알고리즘

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









Partnership



LEGO education Partner
- Oct. 2011



NATIONAL INSTRUMENTS
OFFICIAL ALLIANCE MEMBER
- Mar. 2003



PITSCO Education
Distributor in Korea

- Jan. 2010



