ACTIVITY LIST FOR PINGPONG





AUTO CAR 장애물 달리기 -

SCRATCH 3.0 -



[Learning Objectives]

- 1. 핑퐁의 거리센서를 이용하여 장애물을 피하게 할 수 있다.
- 2. 스크래치의 블록을 활용하여 Auto Car의 움직임을 제어할 수 있다.

STEP O. 생각해보기

AUTO CAR

- 1. 거리센서란?
- 2. 모터란?
- 3. 큐브의 구성
- 4. 이동원리



STEP O. 준비물



Cube 2개



바퀴 2개



C2-08 1개



C2-07 1개



MD-01 2개

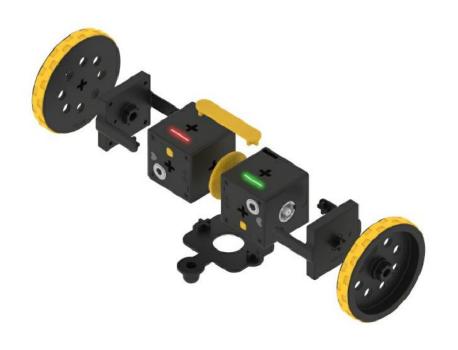


Scratch 3.0



종이컵(현장준비)

1. PingPong AutoCar를 조립한다.





- 1. 스크래치를 실행하여 Cube 와 연결하기
 - Scratch3PingPongSetup 폴더 안의 setup.exe파일 설치
 - 파일 설치 후 스크래치 접속하기 전에 반드시 Scratch 3.0 파일 실행





setup.exe

프로그램 실행



Scratch 3.0 Dongle

- 옵션 동글 사용자

Scratch 3.0 Bluetooth

- 일반CSR 동글 사용자



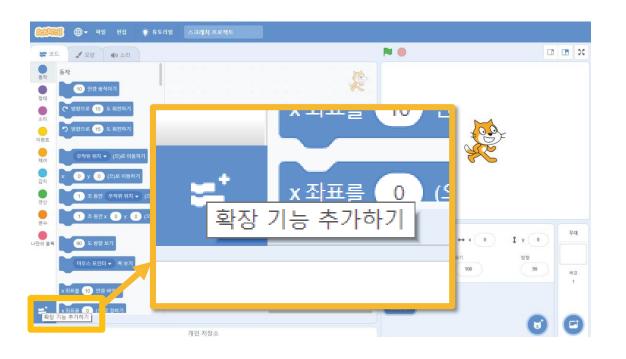
스크래치 접속

Scratch 3.0 PingPong

1. 스크래치를 실행하여 Auto Car와 연결하기

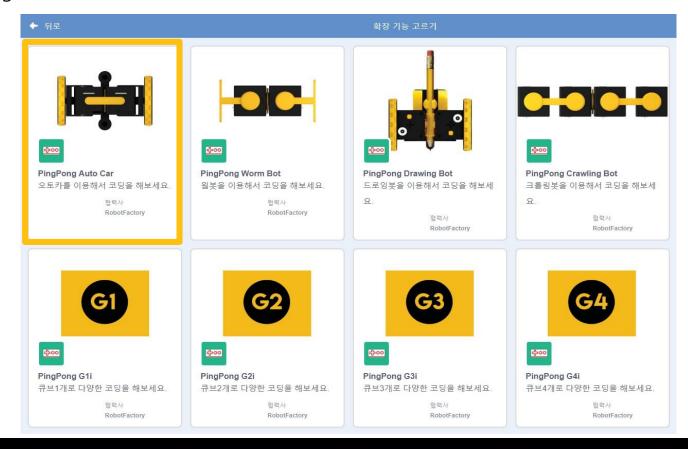
https://roborisen.com/scratch/

2. 확장기능 추가하기 접속





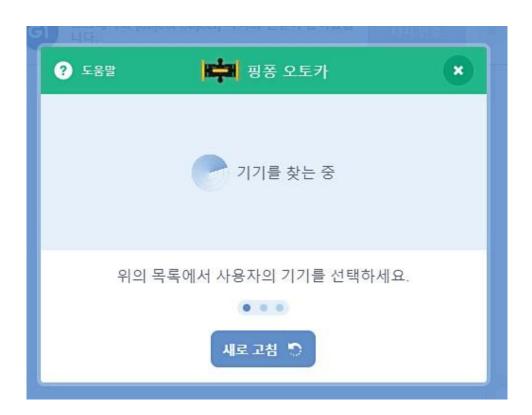
- 1. 스크래치를 실행하여 Auto Car와 연결하기
 - PingPong Auto Car 접속하기







- 1. 스크래치를 실행하여 Auto Car와 연결하기
 - 기기를 찾는 팝업창이 뜨면 첫번째 큐브의 노란 버튼을 누른다.



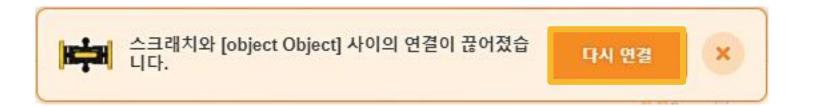




- 1. 스크래치를 실행하여 Auto Car와 연결하기
 - 첫번째 큐브의 LED가 빨간 색으로 바뀐 것을 확인하고 나머지 큐브의 버튼도 눌러주면 연결이 완료된다.

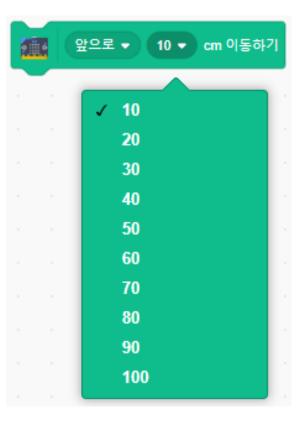


- 1. 스크래치를 실행하여 Auto Car와 연결하기
 - 중간에 연결이 끊기면 다시 연결을 누르고 앞의 과정을 반복합니다.

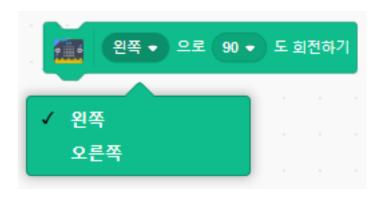


- 2. 스크래치로 Auto Car 조종하기
 - Auto Car 블록 확인하기
 - 전진/후진, 10/20/30/40/50 cm 이동하기 블록으로 Auto Car를 움직여봅니다.





- 2. 스크래치로 Auto Car 조종하기
 - 왼쪽/오른쪽, 90/180/270도 회전하기 블록으로 Auto Car를 움직여 봅니다.

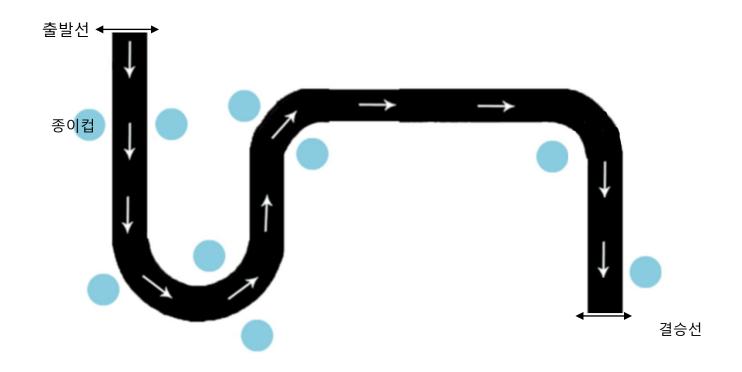




- 2. 스크래치로 Auto Car 조종하기
 - 왼쪽 바퀴와 오른쪽 바퀴 속도 조절 이동 블록을 이용하여 Auto Car를 움직여봅니다.



- 1. 2개 조로 나누어 각각 종이컵으로 장애물 트랙을 만든다.
 - 출발선, 반환점, 결승점 등을 같은 위치선상에 두도록 한다.

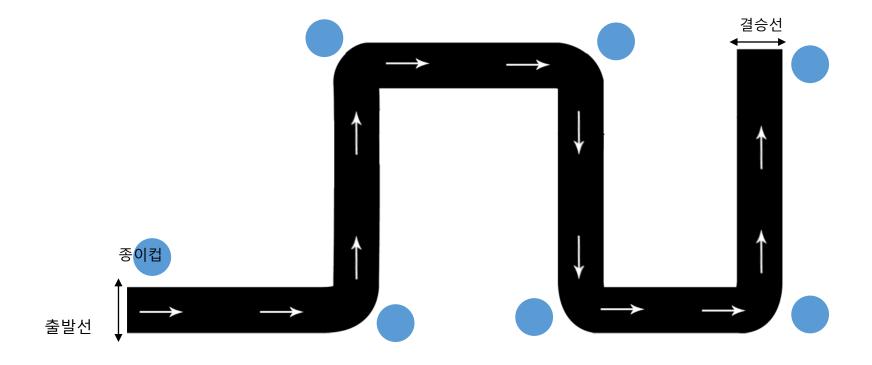




- 서로가 만든 코스를 눈으로 확인하고 스크래치를 이용하여 장애물을 통과 할 수 있도록 블록을 나열한 후 달리기 경주를 진행한다.
 - 실 계측은 하지 않고 진행하는 것으로 한다.
 - 장애물을 건드리지 않고 코스를 짧은 시간안에 통과하는 팀이 승리
 - 경주를 하다 장애물을 건드릴 경우 출발점으로 돌아와 처음부터 다시 수행한다.



1. 키보드로 Auto Car를 조종하여 장애물을 통과할 수 있도록 블록을 조립한 후 달리기 경주를 한다.



- 2. 정지 기능 구현하기
 - 스페이스 키를 눌렀을 때 정지시킬 수 있는 기능을 먼저 구현한다.
 - 왼쪽 바퀴와 오른쪽 바퀴의 속도를 0으로 설정하면 Auto Car를 정지시킬 수 있다.



- 3. 직진/후진 기능 구현하기.
 - 직진은 위쪽 화살표키, 후진은 아래쪽 화살표 키를 눌렀을 때 동작한다.
 - 직진은 2개의 바퀴를 동일한 양의 속도로 설정한다.
 - 후진은 2개의 바퀴를 동일한 음의 속도로 설정한다.

```
무한 반복하기

만약 아래쪽 화살표 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 -60 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 -60 ▼ 으로 회전하기
```

- 4. 우회전/좌회전 기능 구현하기.
 - 우회전은 오른쪽 화살표키, 좌회전은 왼쪽 화살표 키를 눌렀을 때 동작한다.
 - 우회전은 왼쪽 바퀴는 양의 속도로 설정하고 오른쪽 바퀴는 0의 속도로 설정한다.
 - 좌회전은 왼쪽 바퀴는 0의 속도로 설정하고 오른쪽 바퀴는 양의 속도로 설정한다.

```
무한 반복하기

만약 오른쪽 화살표 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 80 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 0 ▼ 으로 회전하기

♪
```

```
- 클릭했을 때
무한 반복하기
- 만약 인쪽 화살표 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면
- 인쪽 바퀴를 속도 0 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 80 ▼ 으로 회전하기
```

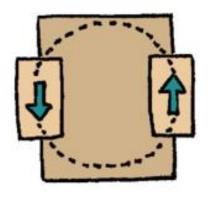
MISSION TIME

왼쪽 바퀴와 오른쪽 바퀴의 속도를 설정하여 회전축 바꾸어 보기

- 1. 제자리 회전시키기
- 2. 한쪽 바퀴를 축으로 회전시키기
- 3. 좀 더 큰 원을 그리며 회전시키기



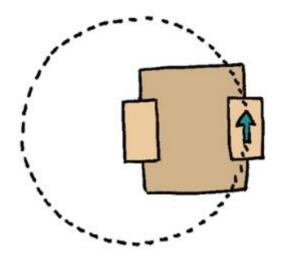
- 1. 제자리 회전하기.
 - 양쪽 바퀴를 속도는 같지만 방향을 다르게 움직여 제자리에서 회전하게 만듭니다.



• 왼쪽 바퀴와 오른쪽 바퀴의 속도는 같게, 방향은 반대로 설정



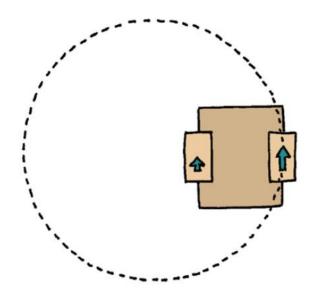
- 2. 한쪽 바퀴를 축으로 회전하기.
 - 한쪽 바퀴만 회전시켜 한 지점을 축으로 회전하게 만듭니다.





• 왼쪽 바퀴와 오른쪽 바퀴의 속도를 한쪽은 0, 다른 한쪽은 속도를 설정해주면 속도가 0인 바퀴를 축으로 회전

- 3. 큰 원을 그리며 회전하기.
 - 양쪽 바퀴를 방향은 같지만 속도를 다르게 설정하여 큰 원을 그리면서 회전하게 만듭니다.

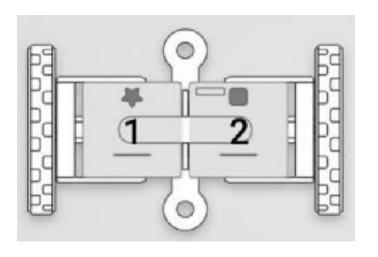




• 왼쪽 바퀴와 오른쪽 바퀴의 속도를 각각 다르게 설정하면 큰 원을 그리며 회전

■ 키보드를 이용하여 AutoCar를 제어하여 장애물 달리기를 하려고 합니다. 아래 코드를 보고 각 가어느 키보드에 대한 블록인지 생각해봅시다.





■ 키보드를 이용하여 AutoCar를 제어하여 장애물 달리기를 하려고 합니다. 아래 코드를 보고 각 가어느 키보드에 대한 블록인지 생각해봅시다.

```
무한 반복하기

만약 아래쪽 화살표 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 -80 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 -80 ▼ 으로 회전하기
```

■ 키보드를 이용하여 AutoCar를 제어하여 장애물 달리기를 하려고 합니다. 아래 코드를 보고 각 가어느 키보드에 대한 블록인지 생각해봅시다.

```
무한 반복하기

만약 오른쪽 화살표 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 80 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 0 ▼ 으로 회전하기
```

```
무한 반복하기

만약 왼쪽 화살표 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 ① ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 80 ▼ 으로 회전하기
```

■ 키보드를 이용하여 AutoCar를 제어하여 장애물 달리기를 하려고 합니다. 아래 코드를 보고 각 가어느 키보드에 대한 블록인지 생각해봅시다.

```
글릭했을 때

만약 스페이스 ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 ① ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 ① ▼ 으로 회전하기
```

■ 키보드를 이용하여 AutoCar를 제어하여 장애물 달리기를 하려고 합니다. 아래 코드를 보고 각 가어느 키보드에 대한 블록인지 생각해봅시다.

```
무한 반복하기

만약 S ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 -80 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 80 ▼ 으로 회전하기
```

```
무한 반복하기

만약 d ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 80 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 -80 ▼ 으로 회전하기
```

■ 키보드를 이용하여 AutoCar를 제어하여 장애물 달리기를 하려고 합니다. 아래 코드를 보고 각 가어느 키보드에 대한 블록인지 생각해봅시다.

```
무한 반복하기

만약 a ▼ 키를 눌렸는가? (이)라면

왼쪽 바퀴를 속도 60 ▼ 으로 오른쪽바퀴를 속도 80 ▼ 으로 회전하기

♪
```