

로봇공학입문설계

1주차 오리엔테이션

로봇공학과

소개

- □ 담당 교수: 강민성 교수
 - 연구실: 제 1공학관 117호
 - 전화번호: 031-436-8172
 - 이메일: wowmecha@hanyang.ac.kr
- □ 담당 조교: 김효정, 김현준
 - 연구실: 제 5공학관 525호
 - 전화번호: 010-2604-5276 / 010-8244-1341
 - 이메일: <u>rlagywjd802@naver.com</u>



교과목 개요

- □ 본 교과목에서는 로봇공학설계의 기본적인 사항을 소개하고 실습을 통하여 구현에 필요한 여러 능력을 기른다.
- □ 교육용 임베디드 보드인 아두이노를 이용하여 로봇을 만들어보는 것을 목표로 한다.
- □ 일반적으로 많이 접할 수 있는 로봇인 모바일 로봇, 로봇 팔, 밸런싱 로봇을 만들어 봄으로써 앞으로 공부할 전공지식의 이해를 돕는다.
- □ 텀프로젝트를 통하여 로봇을 직접 설계하고 구현해보는 기회를 가진다.



주별 강의계획 및 과제

| 주차 | 주제 | 활동사항 |
|----|-------------------|----------------------|
| 1 | 오리엔테이션 | 수업 계획, 조 편성, 실험 주의사항 |
| 2 | 아두이노 기본 교육 | |
| 3 | 모바일 로봇 (1) | DC모터, 초음파 센서의 사용 |
| 4 | 모바일 로봇 (2) | 적외선 센서, LCD의 사용 |
| 5 | 모바일 로봇 (3) | 서보모터의 사용 |
| 6 | 모바일 로봇 (4) | 블루투스 통신 |
| 7 | 모바일 로봇 (5) | 카메라 센서의 사용 |
| 8 | 모바일 로봇 프로젝트 | |
| 9 | 로봇 팔 (1) | 기구학을 이용한 로봇팔 제어 |
| 10 | 로봇 팔 (2) | 로봇팔 축별 제어 |
| 11 | 로봇 팔 (3) | 로봇팔 master-slave 제어 |
| 12 | 로봇 팔 프로젝트 | |
| 13 | 밸런싱 로봇 (1) | 자이로 센서의 사용 |
| 14 | 밸런싱 로봇 (2) | 밸런싱 로봇의 제어 |
| 15 | 텀프로젝트 | 설계안 발표 |
| 16 | 텀프로젝트 | 최종 발표 |



평가

- □ 출석 10%
 - 지각 -0.5점, 결석 -1점
- □ 학습 참여도 30%
 - 주차별 미션 수행도
- □ 과제 30%
 - 프로젝트별 미션 수행도 및 개별 레포트
- □ 텀프로젝트 30%
 - 조별 평가 및 개별 레포트



실험운영

- □ 조 편성
 - 2~3인 1조
- □ 실험실 운영 시간
 - 수업 시간 : 목요일 13:00 ~ 15:00
 - 수업 외 시간 : 조교와 상의
- □ 실험 주의사항
 - 개인 노트북 지참
 - 실험 후 정리정돈
 - 실험장비 반출 불가

