**어글리봇 코딩 교육 계획서**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **장소** | |  | **교육시간** |  |
| **차시** | **날짜** | **학습 주제** | **학습내용** | |
| 1  (1-2H) |  | 어글리봇 조립과 주행 | ▪기어박스 만들기  ▪자동차 디자인하기 / 조립하기  ▪앱설치 및 블루투스 페어링  ▪어글리봇 주행하기 | |
| 2  (3-4H) |  | 모바일 블록 코딩 기초  (SW 코딩) | ▪패드 디자인  ▪버튼/스크롤바/조이스틱 제어  ▪4칙 연산/ 제어 반복문  ▪변수(데이터) | |
| 3  (5-6H) |  | 어글리봇 코딩 기초  (피지컬 코딩) | ▪ LED 제어 (on/off/blink)  ▪ 버튼 제어  ▪ 부저 제어(피아노/오르골만들기) | |
| 4  (7-8H) |  | 알씨카 무선조종기 | ▪ 무선조종기 패드  ▪ 직진/ 후진 구현  ▪ 경적소리/방향지시등 구현 | |
| 5  (9-10H) |  | 라인트레이서 | ▪ 적외선으로 선 찾기   * 적외선 센서 값 확인 * 라인트레이서 원리 & 응용제품   ▪ 라인트레이서 코딩 구현 | |
| 6  (11-12H) |  | 장애물 피하기 | ▪ 초음파 센서로 길찾기   * 센서 탐구 및 디지털값 확인 * 장애물탐지원리 & 응용 제품   ▪ 장애물 인지&장애물 피하기 구현 | |
| 7  (13-14H) |  | 자동주행코딩 | ▪ 자동 주행 코딩 학습  ▪ 로드 설계에 맞춰 주행하기  ▪ 직진/후진/좌회전/우회전 코딩 | |
| 8  (15-16H) |  | 미션로드주행 | ▪ 자동 주행 코딩 학습  ▪ 라인트레이서&장애물 피하기  ▪ T주행, 무한궤도 주행 | |