

로킷 스마트 코딩

1-1 단계

Rokit Smart Coding

Step. 1-1

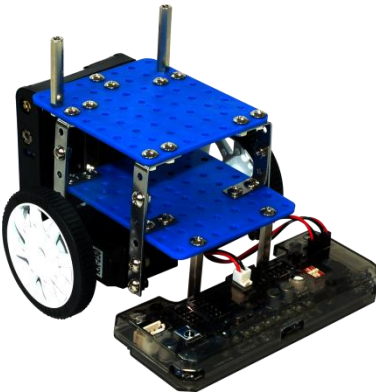
Robot Edutainment Company

ROBOLINK

STEP 1. 1st~2nd Week

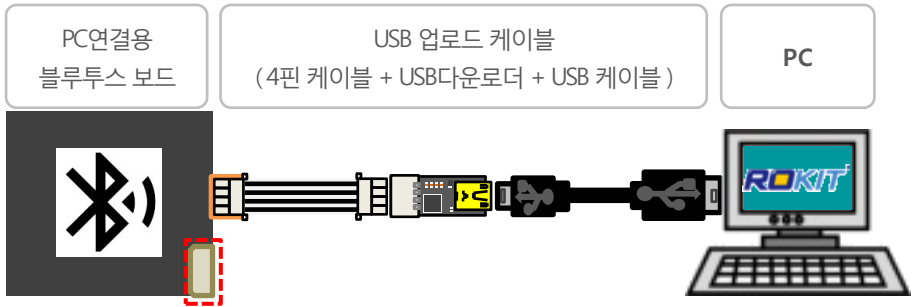
목차

블루투스 : 무선 통신 보드와 연결하기	3
조립도 : 트레일러	4
학습목표	10
로킷 브릭(Rokit Brick) 사용하기	11
(1) 키보드로 스프라이트를 움직이는 예제	11
(2) 펜으로 선을 그리는 자동차 만들기 예제	13
(3) 트레일러 로봇을 키보드로 조종하기 예제	15
(4) IR리모컨으로 스프라이트 조종하기 예제	20
LEVEL UP	22
(부록) 조립도 : 트레일러 짐칸 만들기	24



블루투스 : 무선 통신 보드와 연결하기

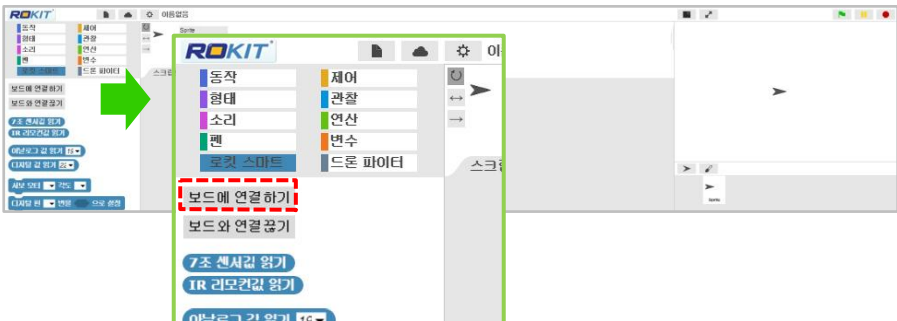
스마트 인벤터 보드와 PC의 무선통신을 위해 블루투스 모듈의 연결이 필요합니다. 아래 그림에서 표시된 위치에 블루투스 모듈을 연결하여 직접 만든 스크립트대로 로봇을 구동시켜봅니다.



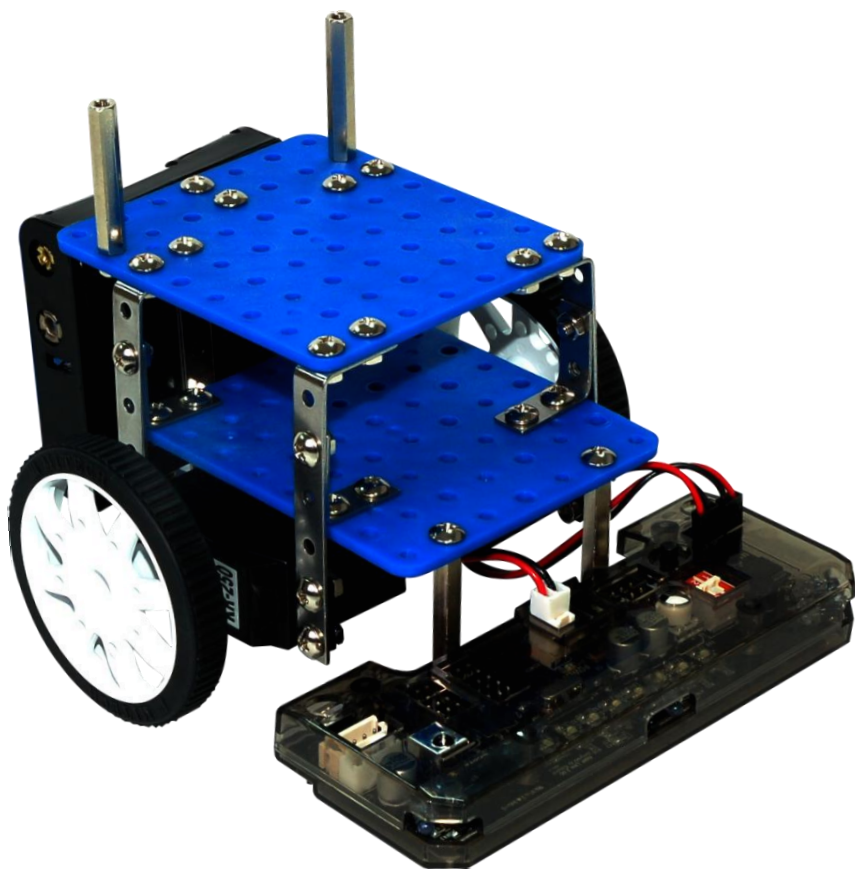
▲ 그림1, PC와 블루투스 보드의 연결



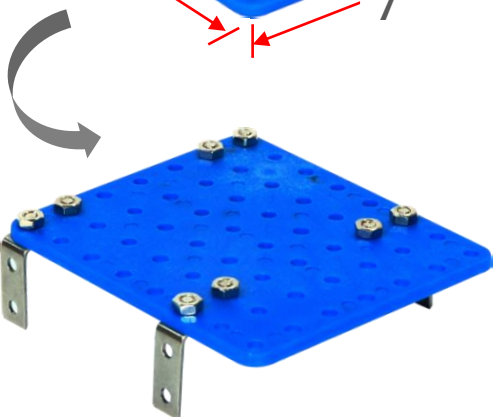
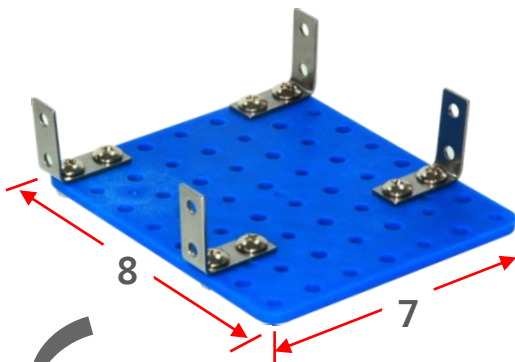
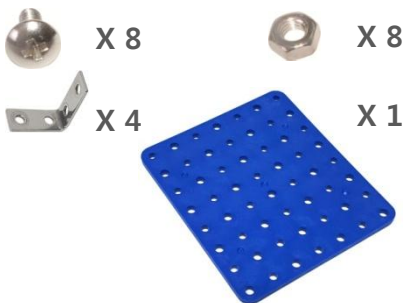
▲ 그림2, 제어기와 블루투스 보드의 연결



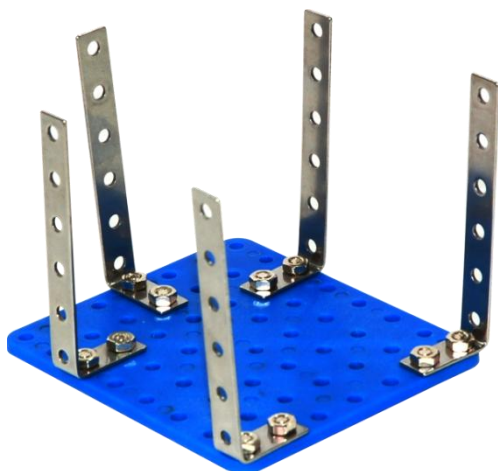
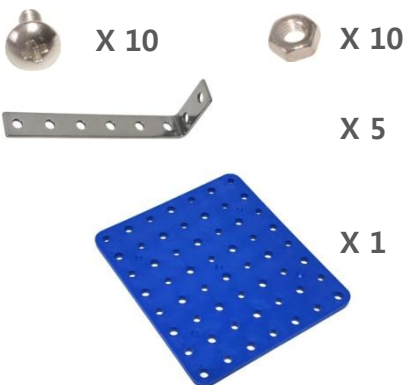
조립도 : 트레일러



1



2



3



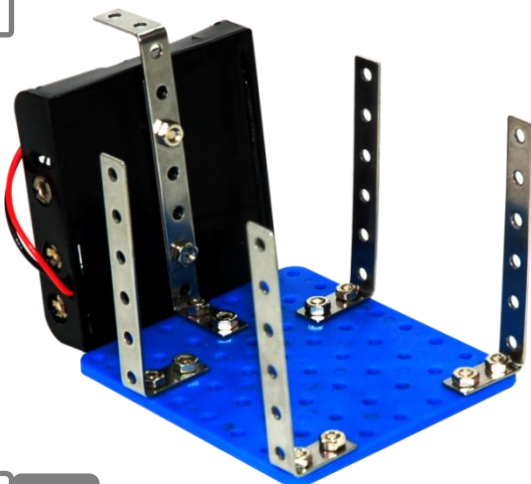
X 2



X 2



X 1



4



X 2



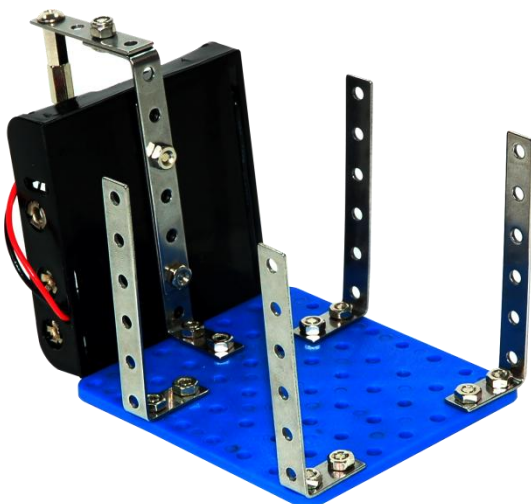
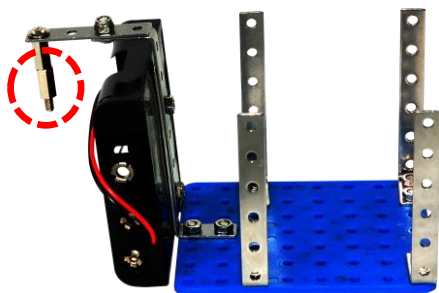
X 1



X 2



X 1



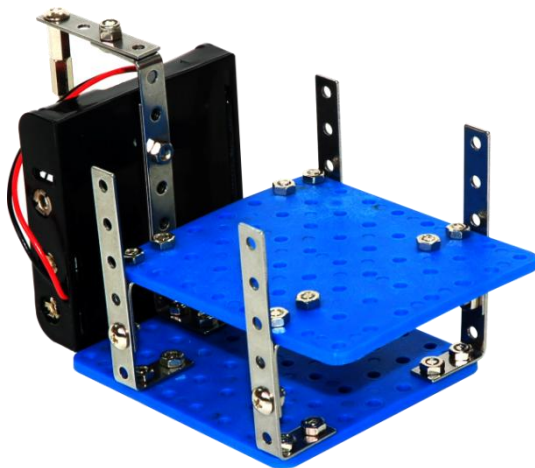
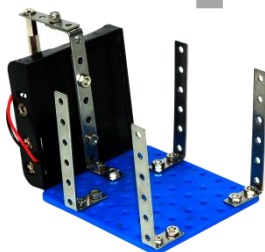
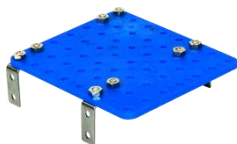


X 4



X 4

5



X 8

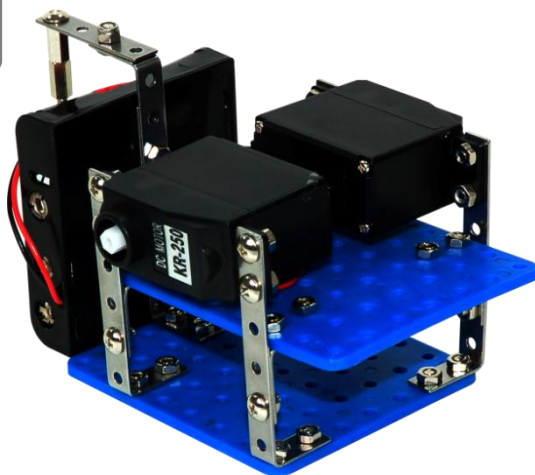


X 8

6



X 2



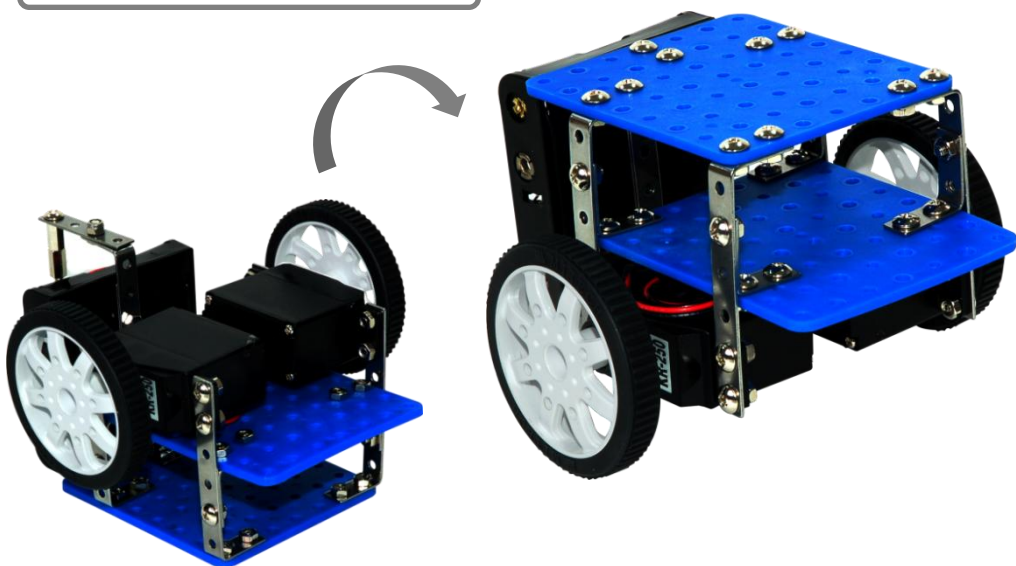
7



X 2



X 2



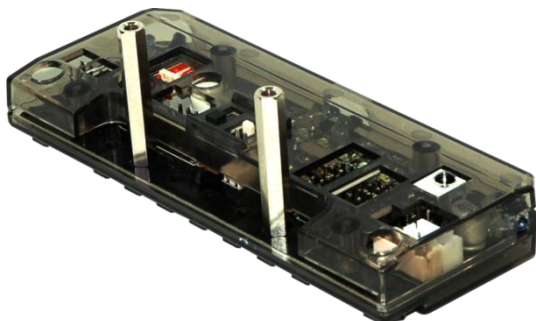
8



X 2



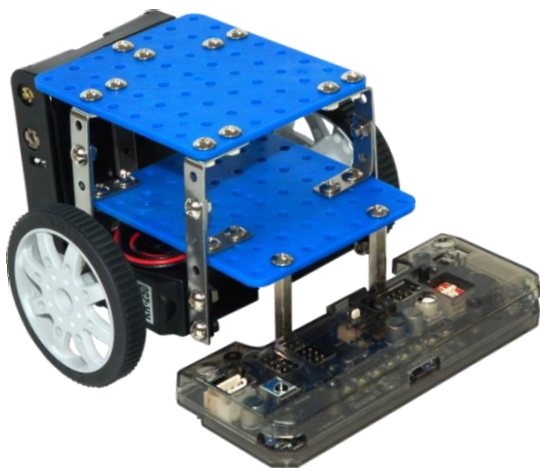
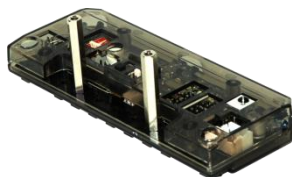
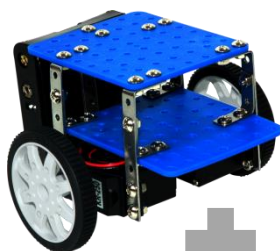
X 2





X 2

9

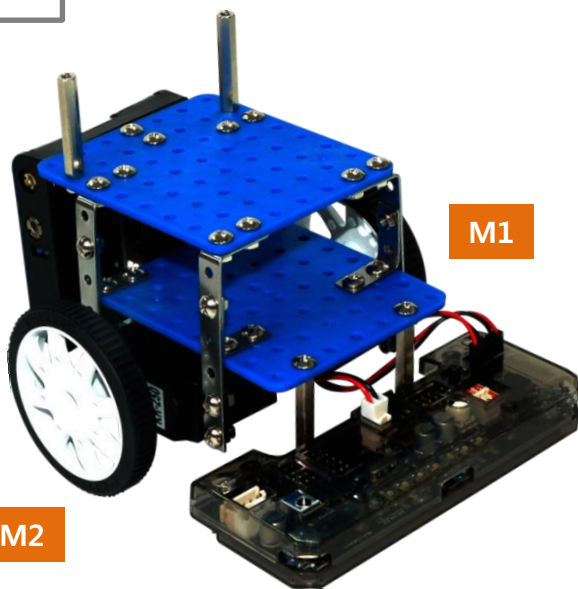
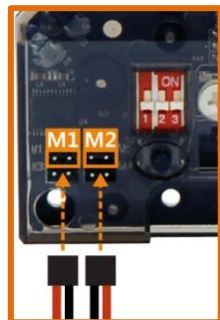


X 2



X 2

10



M1

M2

학습 목표

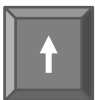
- 어떤 키보드를 눌렀는지 판단하여 반응하는 스크립트를 작성할 수 있습니다.
- 키보드나 리모컨을 이용하여 로봇의 움직임을 제어할 수 있습니다.

- 로봇을 조종하는 방법에는 어떤 것들이 있을까요?
- 컴퓨터의 키보드를 이용해서 로봇을 제어해 봅니다. 또한 IR 리모컨을 이용해 로봇이나 스프라이트의 움직임을 제어해보도록 합니다.

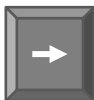
✓ 학습목표 체크	날짜	O	X
키보드로 스프라이트를 움직이는 스크립트 만들기			
펜으로 선을 그리는 자동차 스크립트 만들기			
트레일러 로봇을 키보드와 IR리모컨으로 조종하는 스크립트 만들기			

Algorithm

“만약~라면” 블록을 사용해 키보드 방향 키로 스프라이트 이동하기



Y값 증가



X값 증가



Y값 감소

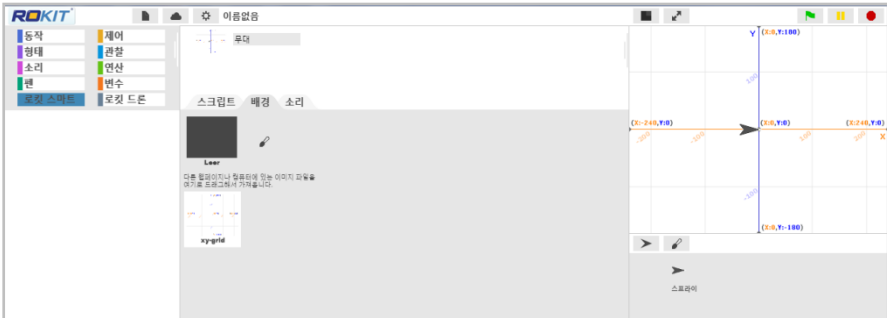


X값 감소

※ **알고리즘(algorithm)** :
어떤 문제를 해결하기
위해 정해진 일련의 절
차나 방법

(1) 키보드로 스프라이트를 움직이는 예제

(a) 무대 스프라이트 클릭 →  메뉴 → 배경 → xy-grid.gif 클릭
→ 배경 바꾸기



(b) 변수 탭 → 변수 만들기 클릭 → X와 Y블록 생성

변수 만들기

변수 삭제하기



(1) 키보드로 스프라이트를 움직이는 예제

(c) 스크립트 작성하기

변수 X 에 0 저장하기

변수 Y 에 0 저장하기

무한 반복하기

만약 위쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

변수 Y 을(를) 1 만큼 바꾸기

만약 아래쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

변수 Y 을(를) -1 만큼 바꾸기

만약 왼쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

변수 X 을(를) -1 만큼 바꾸기

만약 오른쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

변수 X 을(를) 1 만큼 바꾸기

x: X, y: Y 쪽으로 이동하기

변수 탭 제어 탭

관찰 탭 동작 탭

x: X, y: Y 쪽으로 이동하기

계산한 좌표로 스프라이트를 이동

스프라이트 좌표를 나타냄

Y값 증가

↑

← ↓ →

X값 감소 Y값 감소 X값 증가

(2) 펜으로 선을 그리는 자동차 만들기 예제

Algorithm

자동차가 키보드 키로 선을 그리며 이동하는 스크립트 만들기



펜 올리기

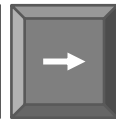
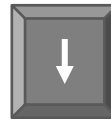
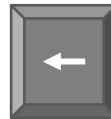
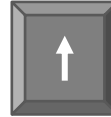


펜 내리기



지우기

전진

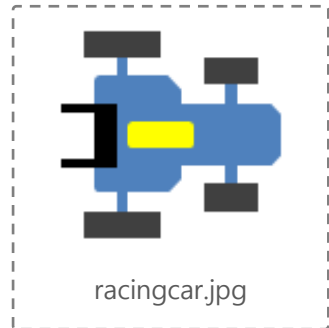
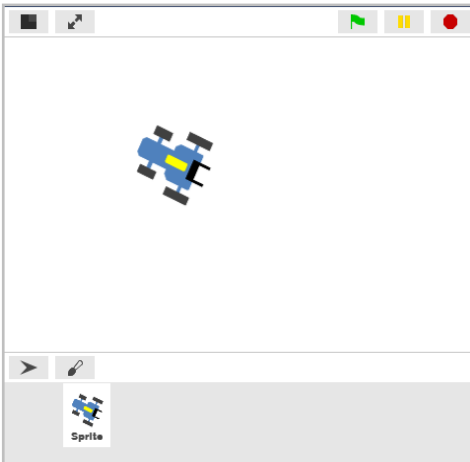


좌회전

후진

우회전

(a) 메뉴→모양에서 racingcar.jpg 클릭해서 가져오기



(2) 펜으로 선을 그리는 자동차 만들기 예제

(b) 스크립트 작성하기

펜 색깔을 ■ 으로 정하기

크기를 70 % 로 정하기

무한 반복하기

만약 왼쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

1 만큼 움직이기

만약 오른쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

1 도 돌기

만약 왼쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

1 도 돌기

만약 a 키를 눌렀는가? 라면

펜 올리기

만약 z 키를 눌렀는가? 라면

펜 내리기

만약 c 키를 눌렀는가? 라면

펜 자국 지우기

펜 탭 형태 탭 제어 탭

관찰 탭 동작 탭

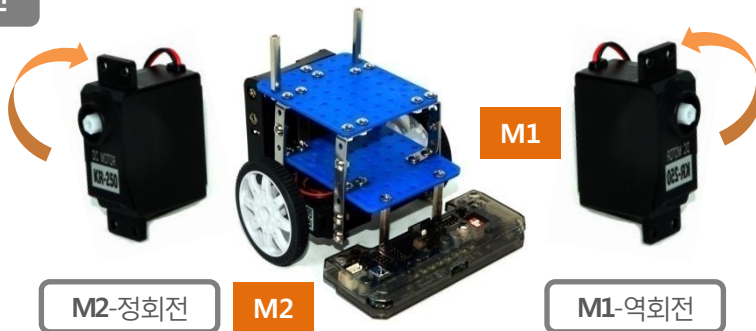




(3) 트레일러 로봇 키보드로 조종하기 예제

2륜 구동형 로봇 동작

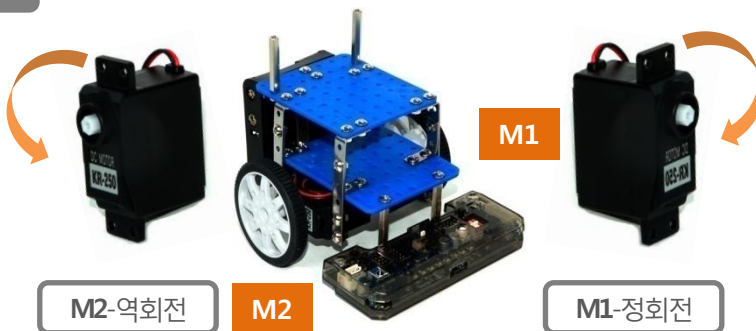
전진



DC모터 M1 ▾ 속도 speed 방향 역회전 ▾

DC모터 M2 ▾ 속도 speed 방향 정회전 ▾

후진

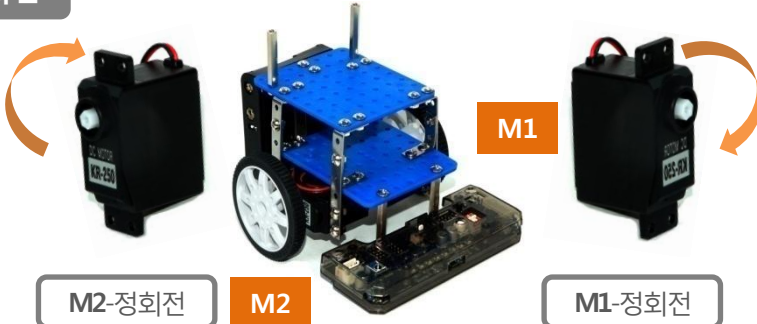


DC모터 M1 ▾ 속도 speed 방향 정회전 ▾

DC모터 M2 ▾ 속도 speed 방향 역회전 ▾

(3) 트레일러 로봇 키보드로 조종하기 예제

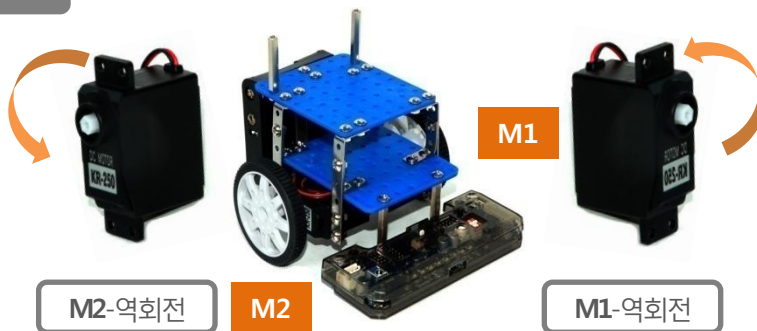
좌회전



DC모터 M1 ▼ 속도 speed 방향 정회전 ▼

DC모터 M2 ▼ 속도 speed 방향 정회전 ▼

우회전



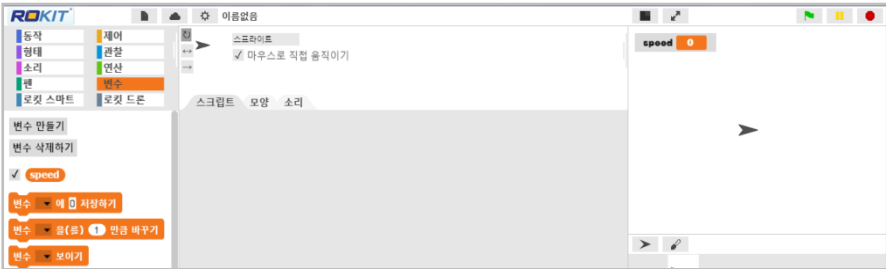
DC모터 M1 ▼ 속도 speed 방향 역회전 ▼

DC모터 M2 ▼ 속도 speed 방향 역회전 ▼

※ 정회전 : 시계바늘 회전 방향, 역회전 : 시계바늘 회전 역방향 역회전

(3) 트레일러 로봇 키보드로 조종하기 예제

(a) 변수 탭 → 변수 만들기 → speed 변수 블록 생성



(b) "만약~라면" 블록 안에 "만약~라면" 블록이 결합되는 형태의 스크립트 작성하기



(3) 트레일러 로봇 키보드로 조종하기 예제

변수 speed 에 60 저장하기

무한 반복하기

만약 임의의 키를 눌렀는가? 라면

만약 위쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 역회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 정회전

만약 아래쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 정회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 역회전

만약 왼쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 정회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 정회전

만약 오른쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

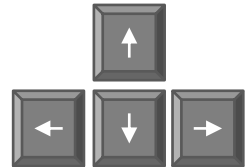
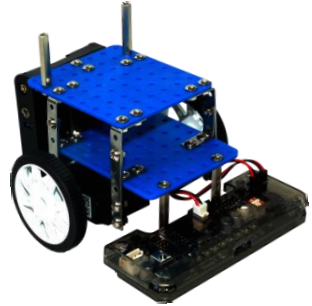
DC모터 M1 속도 speed 방향 역회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 역회전

아니면

DC모터 M1 속도 speed 방향 멈춤

DC모터 M2 속도 speed 방향 멈춤



변수 탭

제어 탭

관찰 탭

로킷 스마트 탭

ROKIT smartOne_1st2ndweek_exam3

스프레이트

마우스로 직접 움직이기

스크립트 모양 소리

변수 speed 에 60 저장하기

무한 반복하기

만약 임의의 키를 눌렀는가? 라면

만약 위쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 역회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 정회전

만약 아래쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 정회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 역회전

만약 왼쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 정회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 정회전

만약 오른쪽 화살표 키를 눌렀는가? 라면

DC모터 M1 속도 speed 방향 역회전

DC모터 M2 속도 speed 방향 역회전

아니면

DC모터 M1 속도 speed 방향 멈춤

DC모터 M2 속도 speed 방향 멈춤

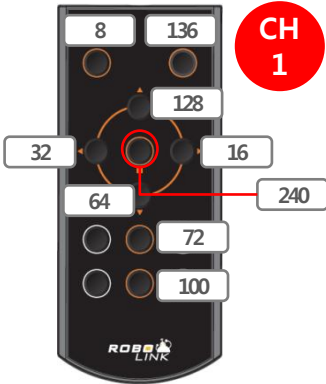
speed 60

스프레이트

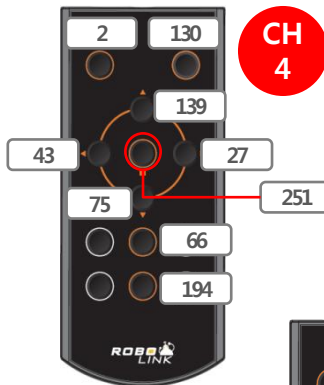
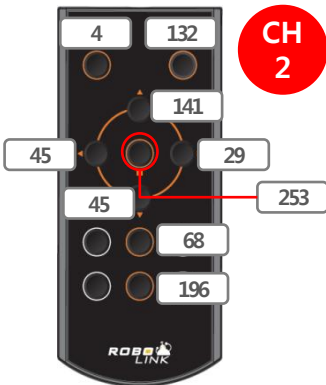
제어기와 연결 → 스크립트를 클릭하여 실행하기

(3) 트레일러 로봇 키보드로 조종하기 예제

채널에 따른 IR리모컨 키패드 값

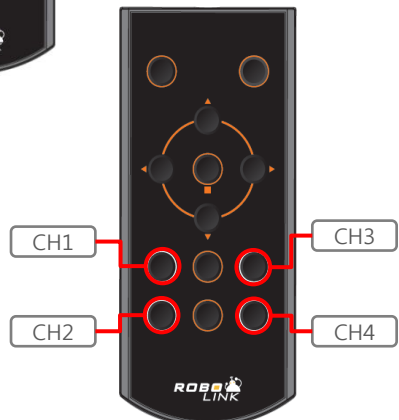


※ 버튼을 누르면 표시된
버튼 값이 제어기를 통해
로킷 브릭으로 전송됨



리모컨 채널 바꾸기


해당 버튼을 4~5초간 누르고 있
으면 리모컨의 LED가 깜빡이면
서 채널이 바뀜



(4) IR리모컨으로 스프라이트 조종하기 예제

Algorithm

1. IR리모컨에서 전송하는 값을 받아 0이상이면 리모컨 버튼이 눌러진 것이다
2. 리모컨의 위, 아래, 좌, 우 버튼을 누르면 스프라이트도 위, 아래, 좌, 우로 이동한다
3. IR리모컨의 가운데 버튼을 누르면 스프라이트의 모양이 바뀐다

- (a)  메뉴→모양에서 sero_1.png, sero_2.png, sero_3.png, sero_4.png 차례대로 가져오기



(4) IR리모컨으로 스프라이트 조종하기 예제

(b) 채널 1번에 해당하는 키패드 값을 사용하는 스크립트 만들기

리모컨 버튼을 누르면
0보다 큰 값이 입력됨

동작 탭 제어 탭
연산 탭 형태 탭
로킷 스마트 탭

모양을 계속 바꿈

제어기에 연결 → 클릭하여 실행하기 →
IR리모컨 채널 1번으로 설정 후 조종하기

LEVEL UP!

1. 아래 스크립트는 키보드의 왼쪽 방향 키와 오른쪽 방향 키로 스프라이트를 회전하게 함. 모자 블록을 사용하지 않고 "만약~라면" 블록을 사용하여 동일한 기능을 할 수 있도록 바꾸어보기

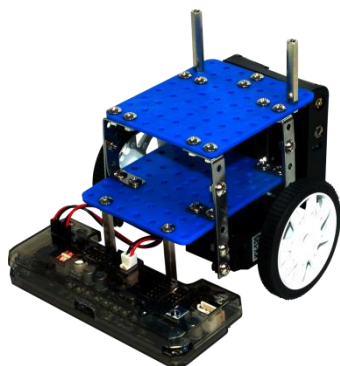
왼쪽 화살표 ▾ 키를 눌렀을 때

↻ 2 도 돌기

오른쪽 화살표 ▾ 키를 눌렀을 때

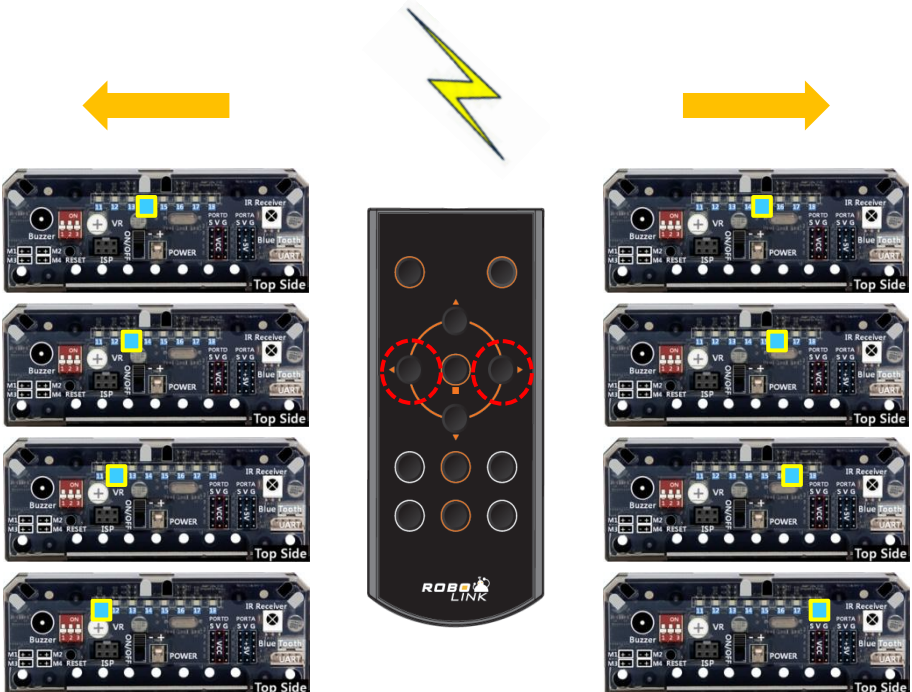
↻ 2 도 돌기

2. IR리모컨으로 트레일러 로봇을 전·후·좌·우 제어할 수 있는 스크립트를 만들어 실행하기 → 키보드로 제어할 때와 어떠한 차이가 있는 지 살펴보고 어떤 이유로 로봇의 동작에 차이가 생기는지 이야기 해 보기

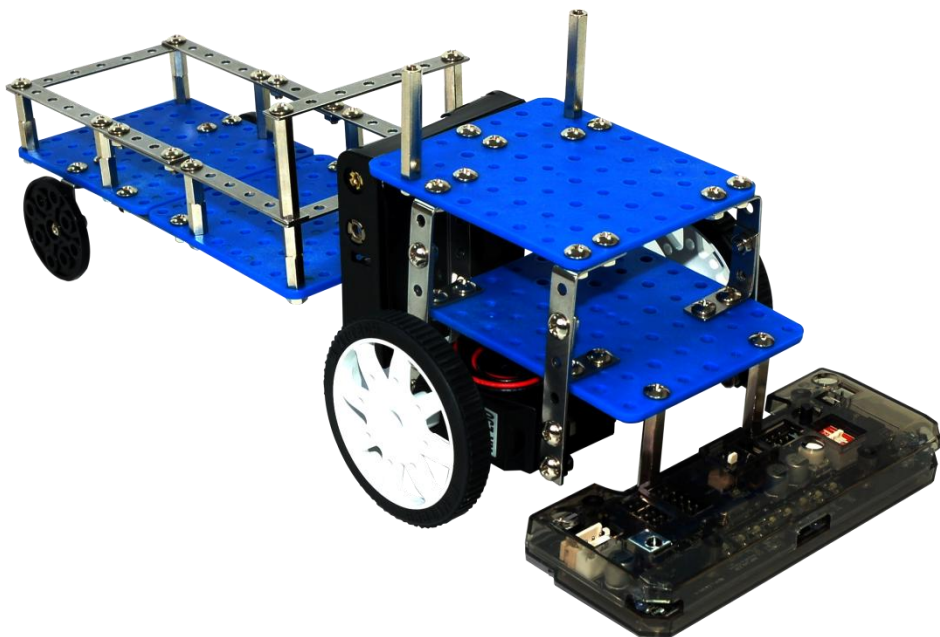


LEVEL UP!

3. IR리모컨으로 스마트 인벤터 보드의 LED 불빛을 좌우로 움직이게 하기 → 왼쪽 키를 누르면 왼쪽으로, 오른쪽 키를 누르면 오른쪽으로 이동하는 스크립트 작성하여 실행하기



(부록) 조립도 : 트레일러 짐칸 만들기



1



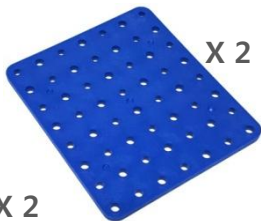
X 8



X 8



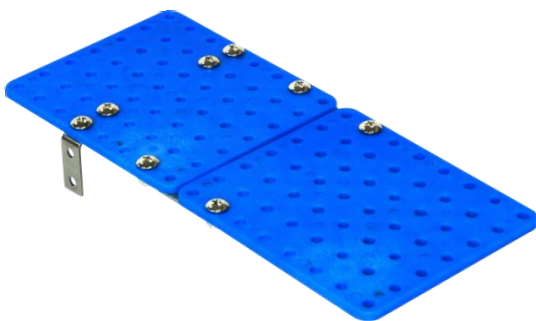
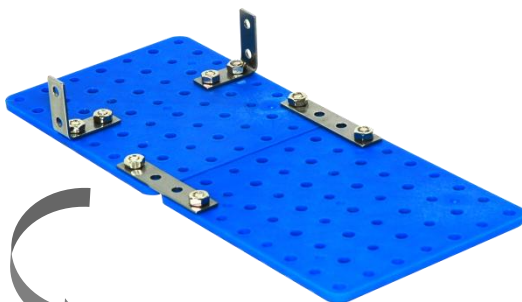
X 2



X 2



X 2



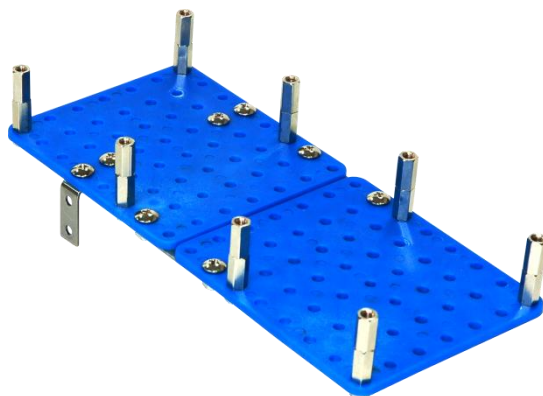
2



X 16



X 8



3



X 4



X 4



X 4



4



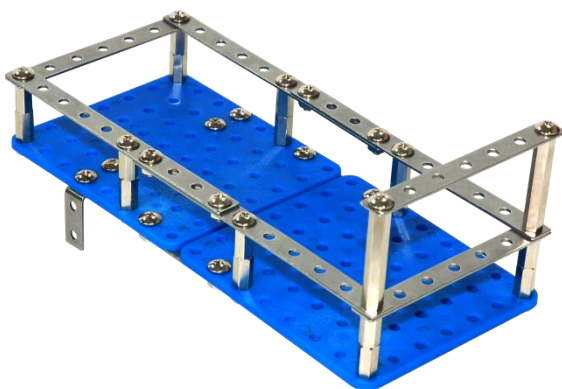
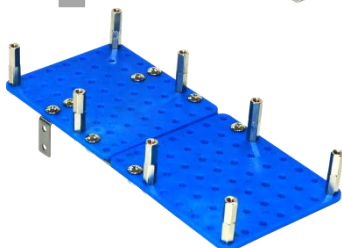
X 8



X 2



X 3





X 2

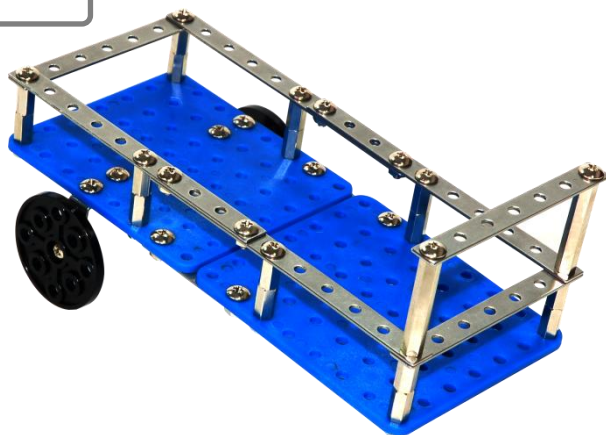


X 2



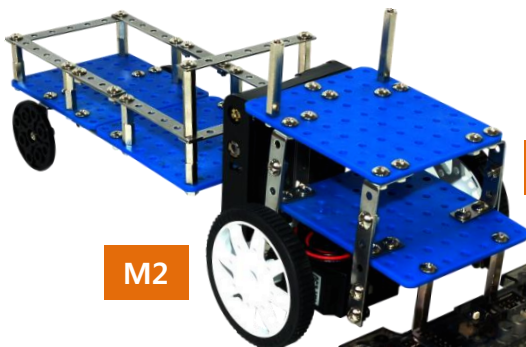
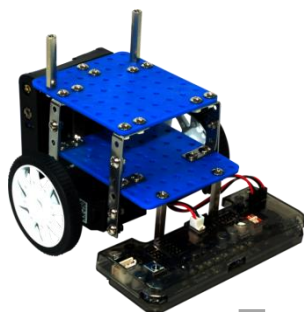
X 2

5



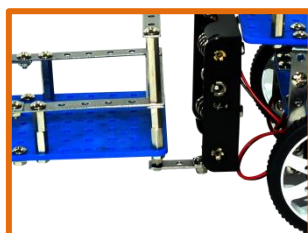
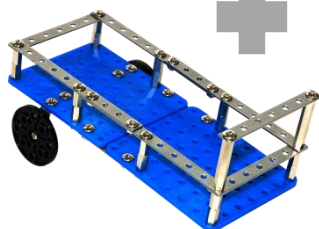
X 1

7



M1

M2



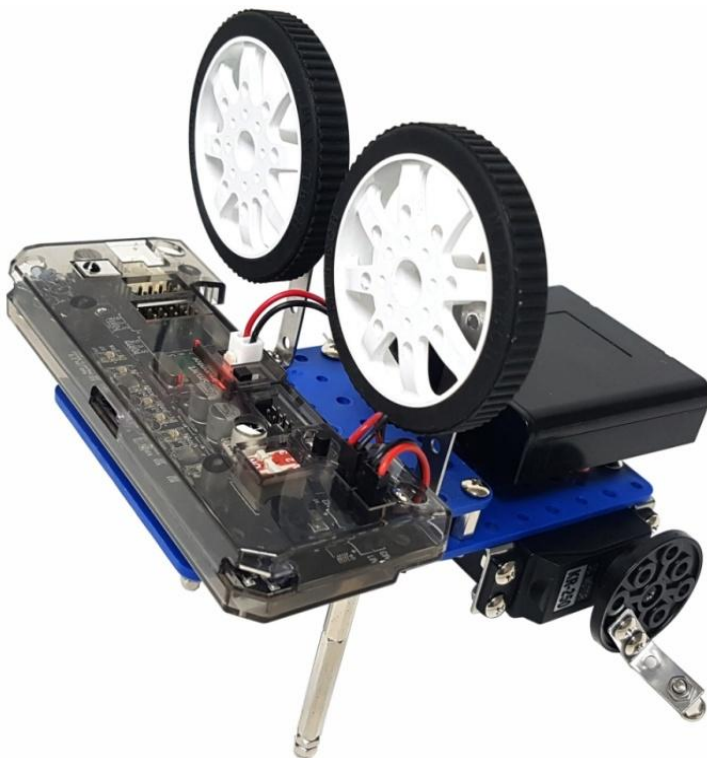
STEP 1. 3rd~4th Week

목차

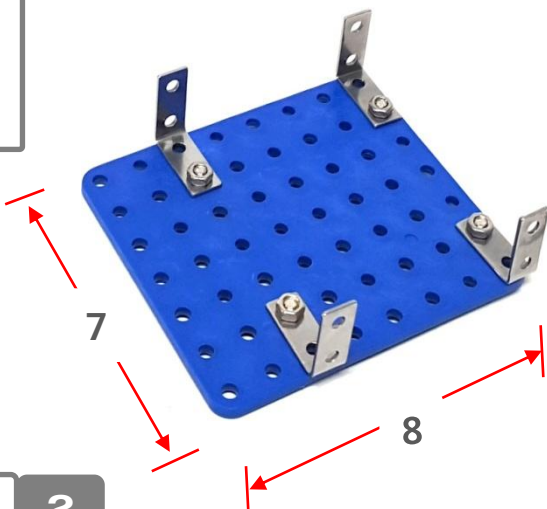
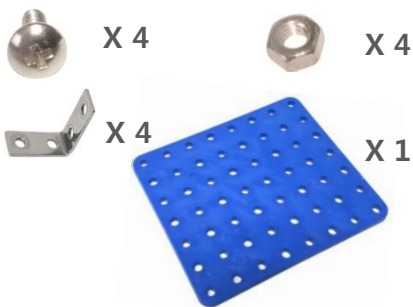
조립도 : 개구리	29
학습목표	35
로킷 브릭(Rokit Brick) 사용하기	36
(1) 마우스 클릭 위치로 스프라이트 이동하는 예제	36
(2) 색깔 실로폰 만들기 예제	38
(3) 개구리 경주 게임 만들기 예제	42
(4) 장애물을 피하는 개구리 로봇 만들기 예제	45
LEVEL UP	51



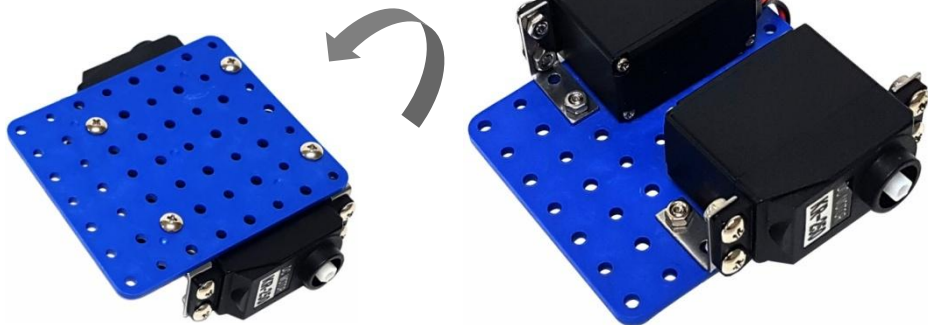
조립도 : 개구리



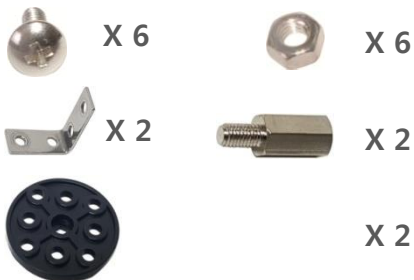
1



2



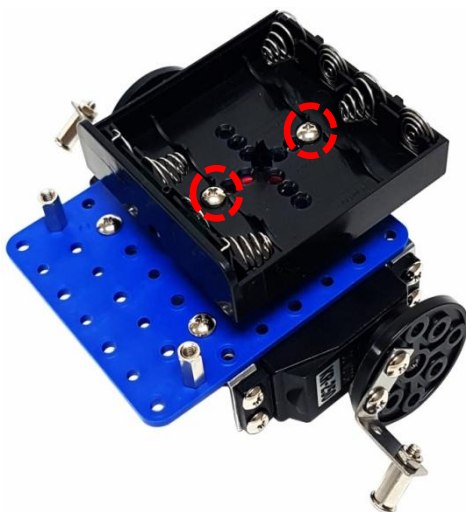
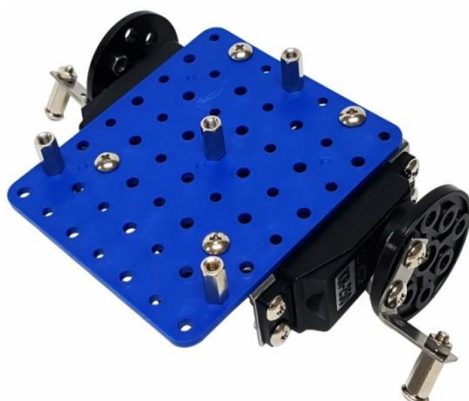
3



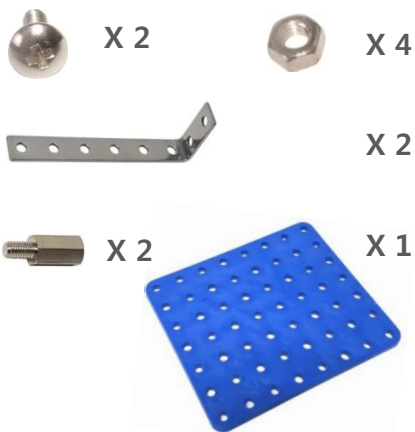
4



5



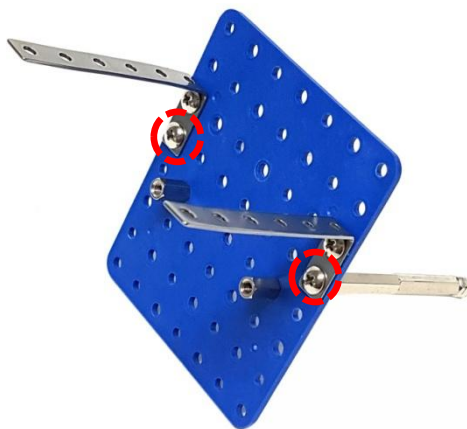
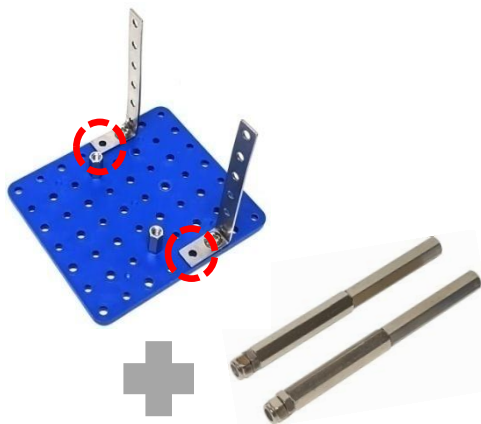
6



7



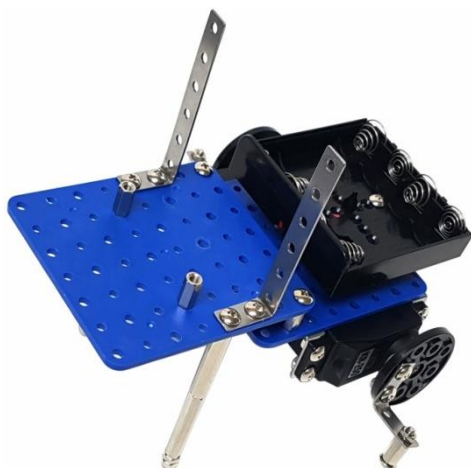
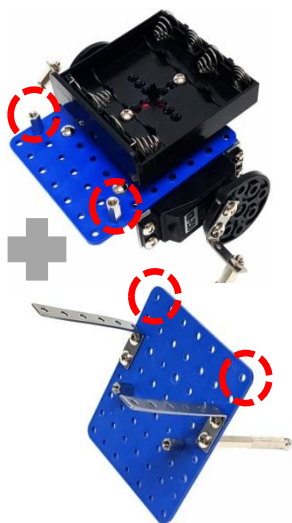
8





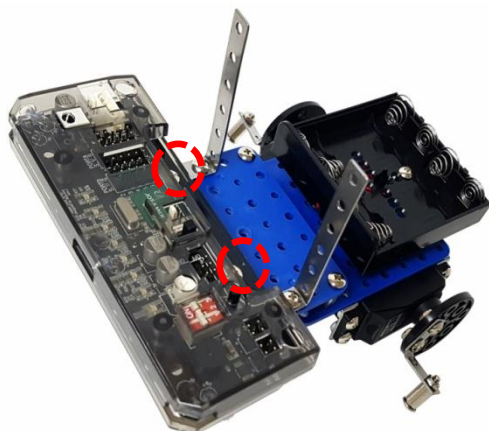
X 2

9



X 2

10



X 2



X 2

11



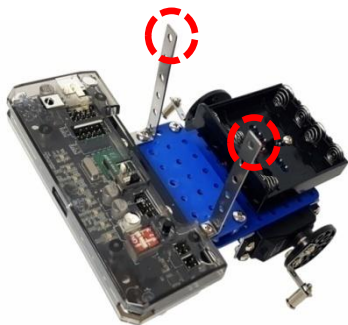
X 2



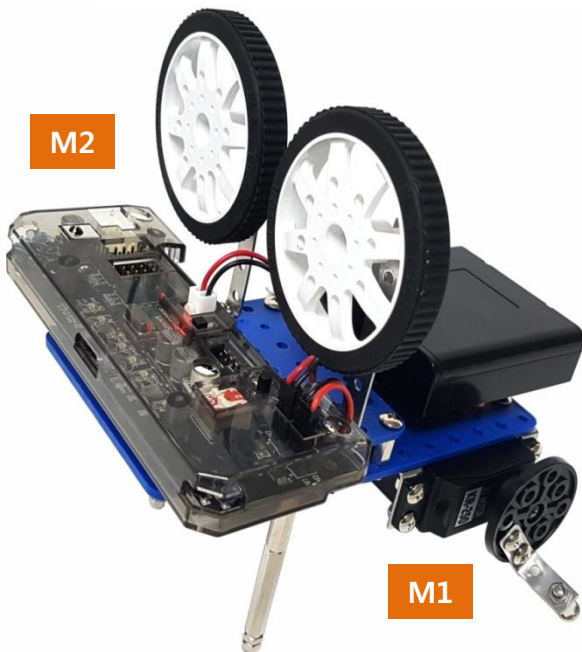


X 2

12



M2



M1

학습 목표

1. 마우스로 스프라이트의 움직임을 제어할 수 있는 스크립트를 작성할 수 있습니다.

- 로봇을 조종하는 방법에는 어떤 것들이 있을까요?
- 컴퓨터의 마우스를 이용해서 로봇을 제어해 봅니다.
- 마우스의 움직임을 검사하는 블록들을 배우고 이 블록들이 스프라이트와 로봇에 어떤 효과를 줄 수 있는지 살펴봅니다.

✓ 학습목표 체크	날짜	O	X
마우스 클릭 위치로 스프라이트 이동하는 스크립트 만들기			
색깔 실로폰 연주하는 스크립트 만들기			
개구리 로봇 경주 게임 스크립트 만들기			

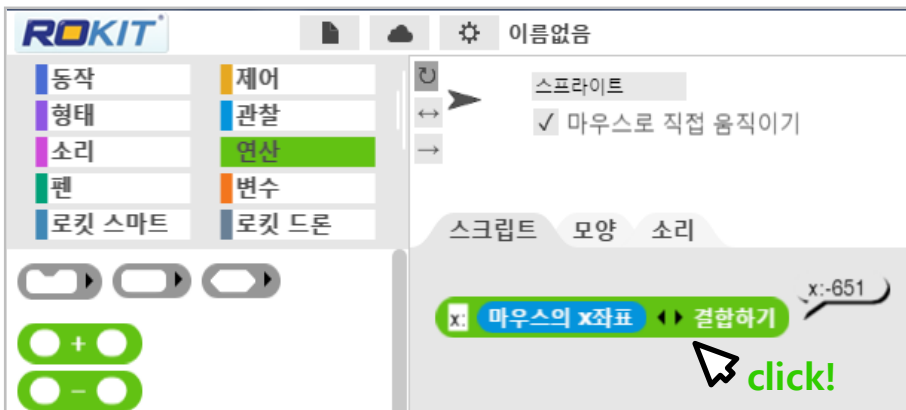
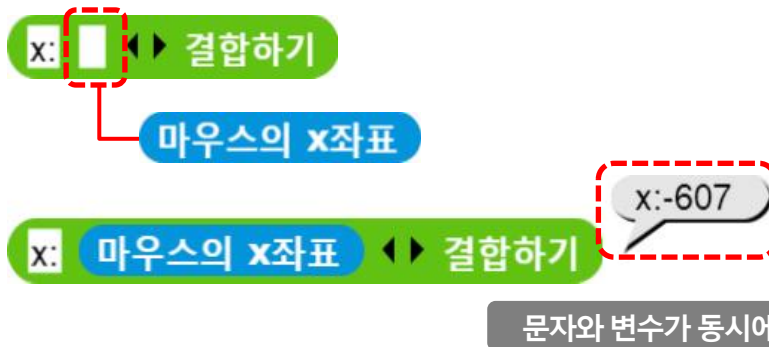
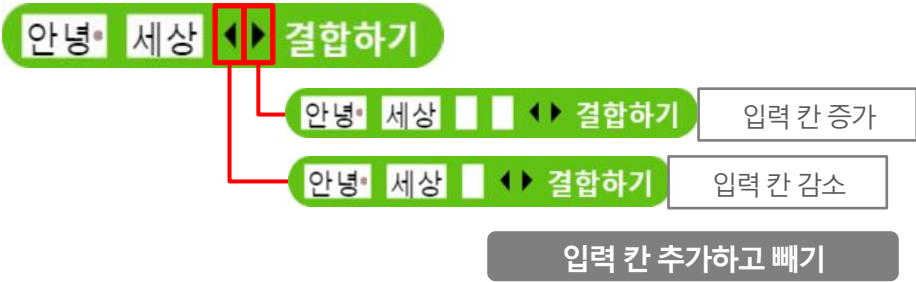
Algorithm

캔버스 여러 곳을 클릭하면, 클릭한 위치로 스프라이트가 이동하며
클릭한 곳의 좌표를 스프라이트 말풍선에 표시한다



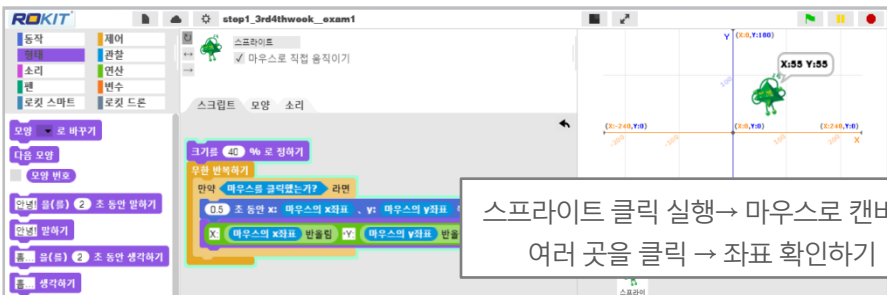
(1) 마우스 클릭 위치로 스프라이트 이동하는 예제

두 개 이상의 문자와 변수 함께 표시하기



(1) 마우스 클릭 위치로 스프라이트 이동하는 예제

- (a) 🖱️ 메뉴→모양에서 sero_5.png 가져오기
 (b) 무대 스프라이트를 클릭한 후, 🖱️ 메뉴→배경에서 xy-grid.gif 클릭하여 배경 바꾸기 → 스크립트 작성하기



(2) 색깔 실로폰 만들기 예제

Algorithm

서로 색이 다른 블록을 클릭하여 블록마다 다른 음 연주하기

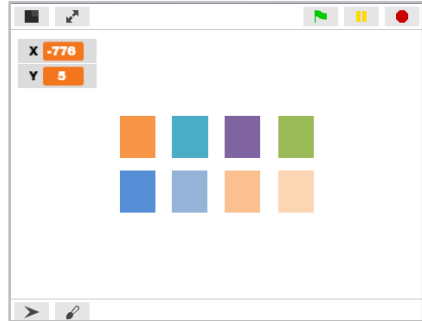
배경을 색 블록 그림으로 바꾸기

클릭된 좌표로 스프라이트 이동

마우스를 클릭했는지 검사

클릭 위치에 어떤 색이 있는지 검사

색에 따라 다른 음을 연주



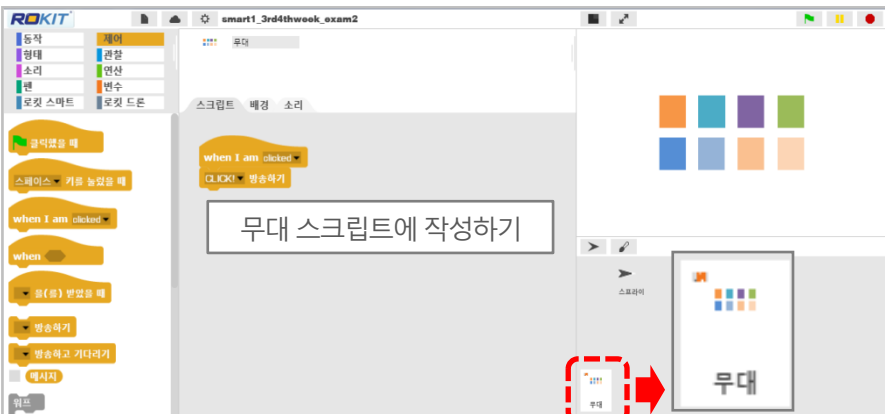
(a) 무대 스프라이트를 클릭한 후, 메뉴→배경에서 color.png 가져오기 → 무대 스크립트 탭 → 스크립트 작성하기

when I am clicked ▾

CLICK! ▾ 방송하기

배경 스프라이트가 클릭되면 **CLICK!** 메시지 방송

제어 탭



(2) 색깔 실로폰 만들기 예제

(b) 스프라이트 클릭 → 변수 탭 클릭 → **변수 만들기** 클릭 → 변수 X
와 Y 블록 만들기 → 스크립트 작성하기

제어 탭

형태 탭

변수 탭

연산 탭

관찰 탭

동작 탭

변수 만들기

변수 삭제하기

✓ X

✓ Y

색 감지 블록에서 색 선택 방법

펜 색깔을 이로 정하기





마우스 포인터 위치의 색과 동일한
색으로 변함!

크기를 줄여 스프라이트가 두 블록 사이에 걸리지 않게 함

클릭했을 때

숨기기

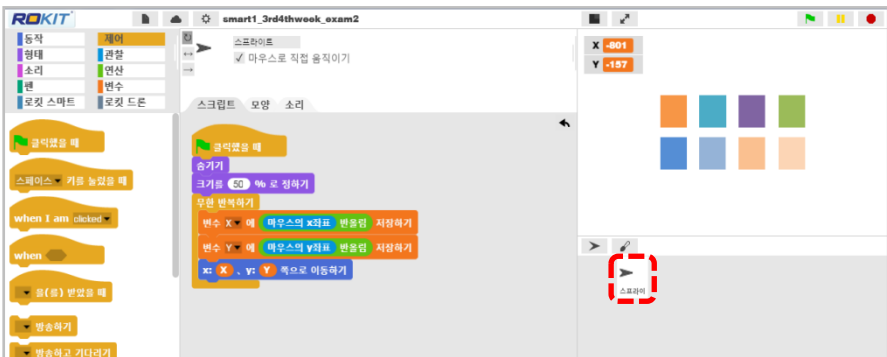
크기를 50 % 로 정하기

무한 반복하기

변수 X 에 마우스의 x좌표 반올림 저장하기

변수 Y 에 마우스의 y좌표 반올림 저장하기

x: X, y: Y 쪽으로 이동하기



(2) 색깔 실로폰 만들기 예제

(c) 스프라이트 스크립트에서 선택한 색에 따라 음계를 연주하는 스크립트 작성하기

제어 탭

관찰 탭

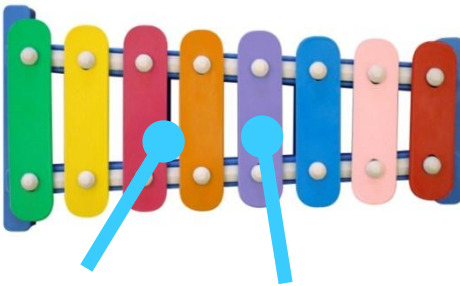
소리 탭



(2) 색깔 실로폰 만들기 예제



실로폰 연주하기



올챙이와 개구리



스프라이트 클릭 실행 → 마우스로 무대의 색 블록을 클릭 → 연주 스크립트 실행하기

(3) 개구리 경주 게임 만들기 예제

Algorithm

캔버스의 화살표 버튼을 마우스로 빠르게 클릭하면 개구리가 앞으로 뛰어간다


화살표 모양의 스프라이트를 캔버스 중앙에 놓는다

마우스로 화살표를 클릭하여, 화살표의 크기와 색이 변화하는 애니메이션 효과를 연출한다

화살표를 클릭하면 개구리도 살짝 앞으로 간다

마우스를 빠르게 클릭하면 개구리도 빠르게 움직이고, 천천히 클릭하면 느리게 움직인다

마우스 버튼을 떼지 않고 누르는 경우에는 움직이지 않는다

- (a)  메뉴 → 가져오기에서 Rokitbrick 폴더 → Rokit 폴더 → Costume 폴더 → arrow.png 가져오기 → 스프라이트에 애니메이션 효과 주기

제어 탭

등작 탭

형태 탭

when I am clicked ▾

x: 0, y: 0 쪽으로 이동하기

반전 ▾ 효과를 25 만큼 정하기

크기를 70 % 로 정하기

애니메이션
효과 주기

0.1 초 기다리기

반전 ▾ 효과를 0 만큼 정하기

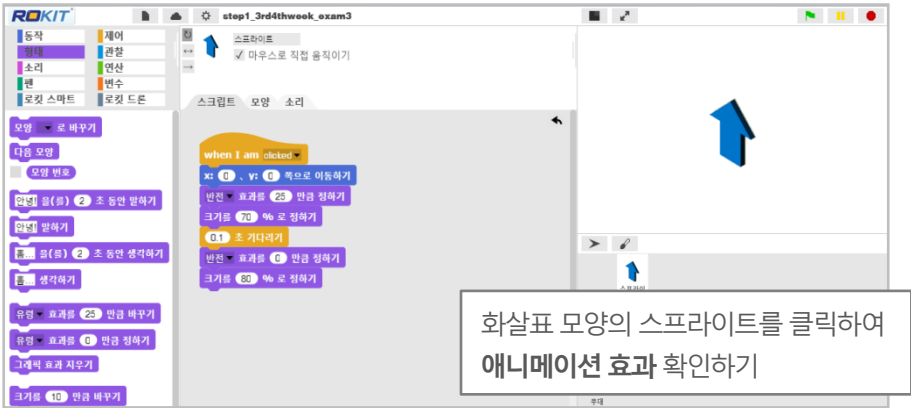
크기를 80 % 로 정하기

원래 상태로
되돌리기

스프라이트



(3) 개구리 경주 게임 만들기 예제



(b) 변수 탭에서 **변수 만들기** 클릭 → speed 블록 만들기 → 개구리 로봇이 앞으로 나가는 스크립트 작성하기

변수 만들기

제어 탭

변수 탭

로킷 스마트 탭

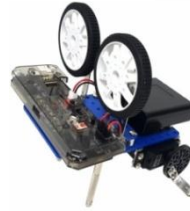
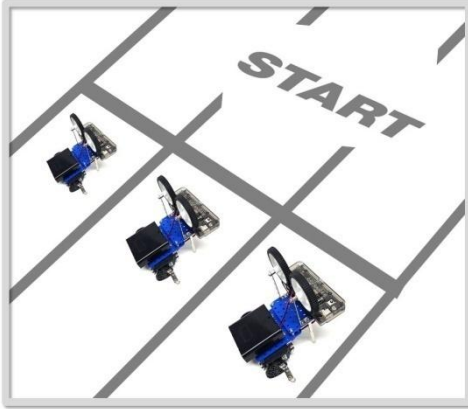
변수 삭제하기

✓ speed



(3) 개구리 경주 게임 만들기 예제

Frog robot race game! **START**



ROKIT Smart Coding Kit - step1_3rd4thweek_exam3

스크립트 모양 소리

when I am clicked

X: 0, Y: 0 쪽으로 이동하기

반전: 효과를 25 만큼 정하기

크기: 70 % 로 정하기

0.1 초 기다리기

반전: 효과를 6 만큼 정하기

크기: 80 % 로 정하기

when I am clicked

변수 speed 에 90 저장하기

DC모터 M1: 속도 speed 방향 역회전

DC모터 M2: 속도 speed 방향 정회전

0.1 초 기다리기

DC모터 M1: 속도 speed 방향 멈춤

DC모터 M2: 속도 speed 방향 멈춤

2 초 기다리기

speed 90

로봇에 연결 → 무대의 화살표를 클릭하여 실행하기

※ LEVEL UP 문제를 위해 작성한 스크립트를 저장해 주세요!

(4) 장애물을 피하는 개구리 로봇 만들기 예제

Algorithm

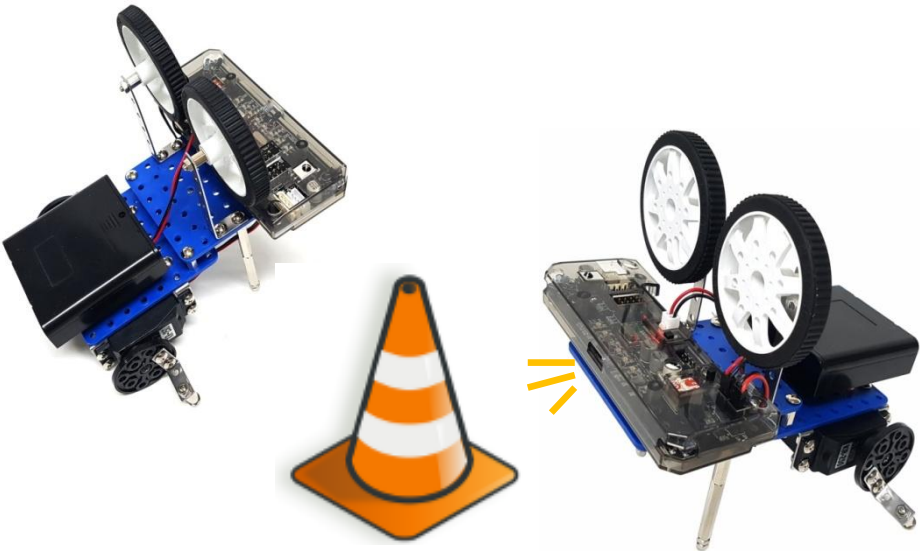
개구리 로봇이 전진하며 장애물을 비켜간다. 낭떠러지를 만났을 때에는 사용자가 경고 버튼을 눌러 도망갈 수 있게 한다

제어기 앞에 있는 세 개의 센서 값을 검사한다

앞쪽에 물체가 감지되면 왼쪽이나 오른쪽으로 피한다

낭떠러지를 만나면 사용자가 경고 버튼을 누른다

경고 버튼을 누르면 개구리 로봇은 방향을 바꾸어 이동한다

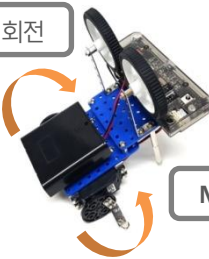


(4) 장애물을 피하는 개구리 로봇 만들기 예제

장애물 회피 동작 알아보기

센서에 감지되지 않을 때 - 전진

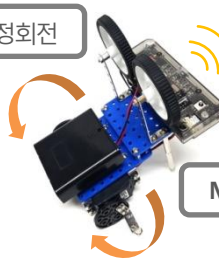
M1-역회전



M2-정회전

가운데 센서 감지 - 후진, 좌·우회전

M1-정회전

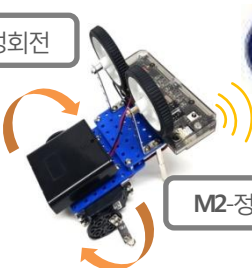


M2-역회전

만약 **아날로그 값 읽기 20** < **100** 라면
AVOID ▾ 방송하고 기다리기

오른쪽 센서 감지 - 좌회전

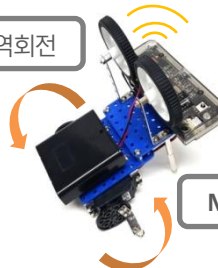
M1-정회전



M2-정회전

왼쪽 센서 감지 - 우회전

M2-역회전




M1-역회전

만약 **아날로그 값 읽기 21** < **100** 라면
TURN LEFT ▾ 방송하고 기다리기

만약 **아날로그 값 읽기 19** < **100** 라면
TURN RIGHT ▾ 방송하고 기다리기

(4) 장애물을 피하는 개구리 로봇 만들기 예제

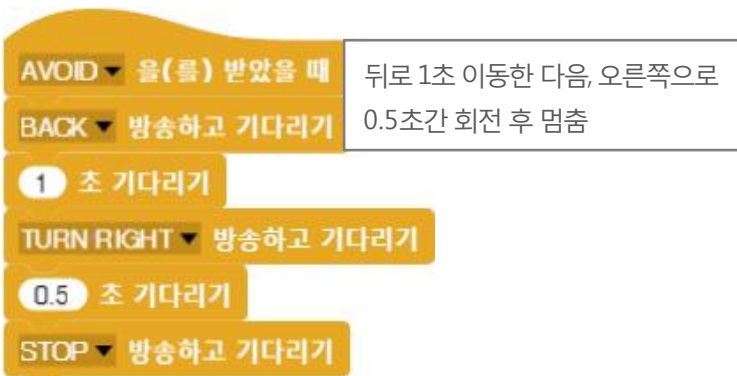
- (a)  메뉴 → 가져오기에서 Rokit 폴더 → Costume 폴더 → danger.png 가져오기
- (b) 변수 탭에서 **변수 만들기** 클릭 → Speed 블록 만들기 → 스크립트 작성하기



The image shows a Scratch script for a frog robot. It consists of five event-driven blocks (when clicked) with the following actions:

- 전진 (Forward):** GOGO when clicked. DC모터 M1 속도 speed 방향 역회전. DC모터 M2 속도 speed 방향 정회전.
- 후진 (Backward):** BACK when clicked. DC모터 M1 속도 speed 방향 정회전. DC모터 M2 속도 speed 방향 역회전.
- 좌회전 (Turn Left):** TURN LEFT when clicked. DC모터 M1 속도 speed 방향 정회전. DC모터 M2 속도 speed 방향 정회전. 0.5 초 기다리기.
- 우회전 (Turn Right):** TURN RIGHT when clicked. DC모터 M1 속도 speed 방향 역회전. DC모터 M2 속도 speed 방향 역회전. 0.5 초 기다리기.
- 멈춤 (Stop):** STOP when clicked. DC모터 M1 속도 speed 방향 멈춤. DC모터 M2 속도 speed 방향 멈춤.

- (c) 모터 동작을 조합하여 방향을 바꾸는 동작 스크립트 만들기



The image shows a Scratch script for turning the frog robot. It consists of the following blocks:

- AVOID when clicked:** 뒤로 1초 이동한 다음, 오른쪽으로 0.5초간 회전 후 멈춤
- BACK when clicked:** 방송하고 기다리기
- 1 초 기다리기**
- TURN RIGHT when clicked:** 방송하고 기다리기
- 0.5 초 기다리기**
- STOP when clicked:** 방송하고 기다리기

(4) 장애물을 피하는 개구리 로봇 만들기 예제

(d) 클릭할 때 스프라이트에 애니메이션 효과를 주는 스크립트 작성하기



스프라이트 크기가 50%에서 45%로 작아졌다 커지는 효과



(4) 장애물을 피하는 개구리 로봇 만들기 예제

(e) 센서를 이용하여 장애물을 감지하고 회피하기 → 위험 버튼 클릭 시 방향을 바꾸는 스크립트 작성하기

제어 탭

변수 탭

형태 탭

관찰 탭

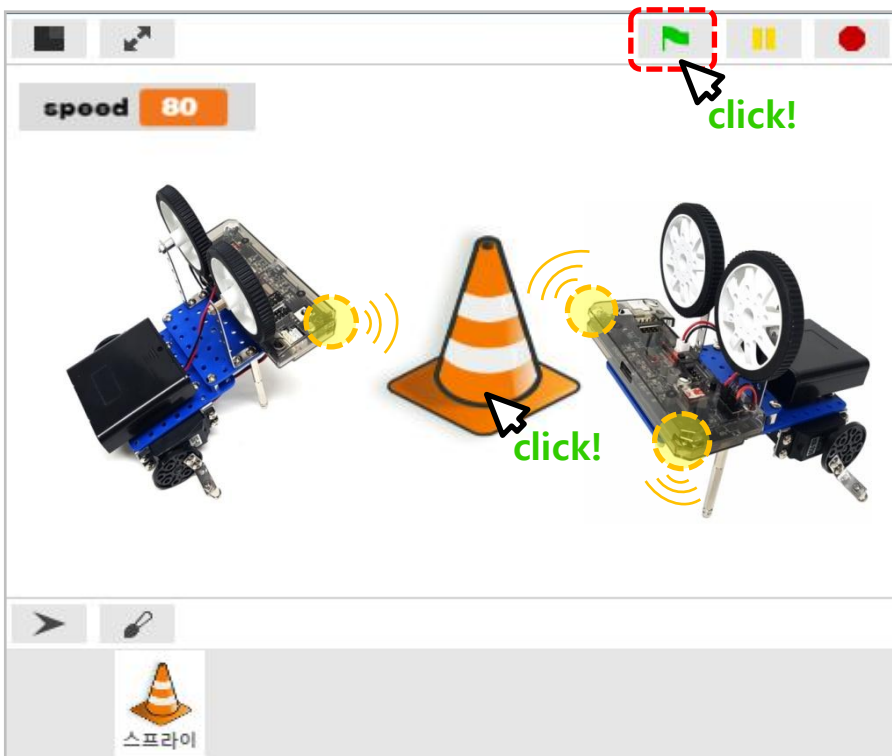
연산 탭

로켓 스마트 탭




AVOID ▾ 방송하고 기다리기





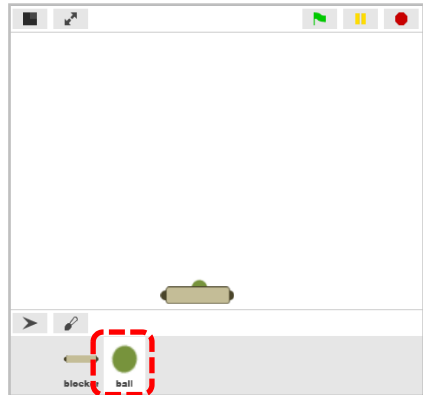
LEVEL UP!

1. 아래의 스크립트는 마우스의 움직임에 따라 블로커(blocker.png)가 좌우로 움직이게 함 → 새 스프라이트 추가 →  메뉴 → 모양에서 greenball.png 선택 → 이 스프라이트에 마우스를 클릭하면 공이 발사되어 자유롭게 움직일 수 있도록 스크립트 작성하기

blocker.png

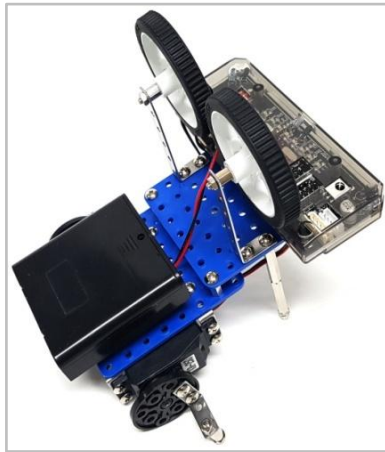
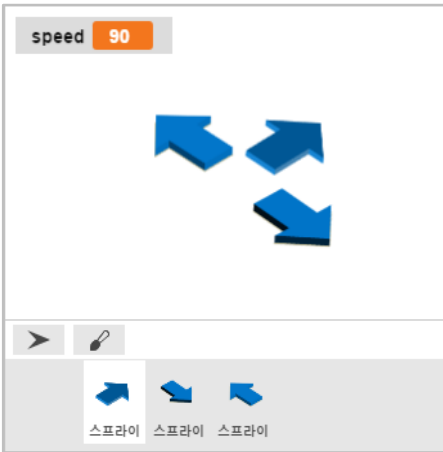



greenball.png



LEVEL UP!

2. 예제 3번 개구리 로봇 경주 게임에서는 전진만 가능 → 마우스를 클릭할 때 전진뿐 아니라 좌회전, 우회전도 가능할 수 있도록 스프라이트 모양과 스크립트를 수정하기 → 아래 캔버스 그림에서 **전진 방향 화살표**를 클릭하면 전진하고, **오른쪽 방향 화살표**를 클릭하면 **우회전**, **왼쪽 방향 화살표**를 누르면 **좌회전**하는 스크립트 작성하기
(단, 왼쪽이나 오른쪽으로 회전할 때에도, 전진할 때와 마찬가지로 마우스를 클릭할 때마다 로봇이 조금씩 움직일 수 있어야 함)



※ 스프라이트 가져오기에서  메뉴 → 모양 → 가져오기에서 Rokitbrick 폴더 → Rokit → Costume → arrow.png, arrow2.png, arrow3.png 클릭

53

54

55

로킷 스마트코딩 1-1단계

Rokit Smart Coding Step. 1-1

초판 1쇄 2017년 5월 16일

집필진

평생교육원장 이현종
교육팀장 오창연
이미지 윤수진
편집 오창연, 윤수진
디자인 윤수진, 원은별

발행처

로보링크 주식회사

주소

서울특별시 강남구 도곡로 439(대치동) 신화빌딩

대표전화

02-554-8862, 8863

팩스

02-554-8860

홈페이지

www.robolink.co.kr
www.roboshop.co.kr
www.robolinksw.com