

주	학 습 주 제	주 요 학 습 내 용
3 월	1	로봇이란? <ul style="list-style-type: none"> ● 로봇에 대한 정의 및 어원을 알 수 있다. ● 사진 및 동영상 시청을 통해 로봇의 종류를 알 수 있다. ● 로봇 부품의 명칭과 그 기능을 알 수 있다. ● 로봇 제작에 필요한 공구의 용도 및 사용법을 알 수 있다. ● 프레임에 표시된 조립위치를 알 수 있다.
	2	EasyBot <ul style="list-style-type: none"> ● EasyBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● 로봇 제작 시 주의사항을 알 수 있다. ● 전원선, 모터선 연결법을 알 수 있다.
	3	HouseBot <ul style="list-style-type: none"> ● HouseBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● CPU보드의 구성요소와 역할을 알 수 있다. ● On(켜기), Off(끄기), Delay(지연시간) 칩에 대한 기능을 알 수 있다. ● LED/Buzzer 켜고 끄는 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	HelicopterBot <ul style="list-style-type: none"> ● HelicopterBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● LED보드, Buzzer보드의 기능을 알 수 있다. ● DC모터 칩에 대한 기능을 알 수 있다. ● DC모터를 움직이는 프로그래밍 과제를 수행한다.
4 월	1	RaceBot <ul style="list-style-type: none"> ● RaceBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● DC모터의 동작 원리를 알 수 있다. ● DC모터 칩에 대한 기능을 알 수 있다. ● 2개의 DC모터를 이용한 구동방법을 알 수 있다. ● 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	2	RabbitBot <ul style="list-style-type: none"> ● RabbitBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● DC모터 드라이브보드의 기능을 알 수 있다. ● 반복/루프 칩에 대한 기능을 알 수 있다. ● 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	3	ControlBot <ul style="list-style-type: none"> ● ControlBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● 접촉센서보드의 기능을 알 수 있다. ● 접촉센서 칩에 대한 기능을 알 수 있다. ● 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	HittingBot <ul style="list-style-type: none"> ● HittingBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. ● USB케이블의 기능을 알 수 있다. ● 랜덤 칩에 대한 기능을 알 수 있다. ● 다양한 프로그래밍 과제를 수행한다.

주		학습 주제	주요 학습 내용
5 월	1	DeliveryBot	<ul style="list-style-type: none"> • DeliveryBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있습니다. • 물건을 배달하는 로봇에 대해서 배울 수 있습니다. • If else 칩에 대한 기능을 알 수 있습니다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행할 수 있습니다.
	2	SensingBot	<ul style="list-style-type: none"> • SensingBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 적외선 센서보드의 기능을 알 수 있다. • 만약에 칩에 대한 기능을 알 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	3	SnailBot	<ul style="list-style-type: none"> • SnailBot 을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 센서의 종류 및 기능들을 이해할 수 있다. • 다중 IF칩에 대한 기능을 알 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	BattleBot	<ul style="list-style-type: none"> • BattleBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 배틀로봇의 종류 및 작동원리를 이해할 수 있다. • 다중 IF 칩에 대한 기능을 알 수 있다. • 자신만의 로봇을 제어하는 프로그래밍 과제를 수행한다.
6 월	1	KartBot	<ul style="list-style-type: none"> • KartBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 무선 리모컨과 리모컨 컨트롤 칩에 대해 알아볼 수 있다. • 적외선의 원리를 학습할 수 있다. • 무선 리모컨을 이용하여 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행할 수 있다.
	2	CanBot	<ul style="list-style-type: none"> • 캐터필러의 어원과 함께 캐터필러가 쓰이는 용도에 대해 알아볼 수 있다. • 무선 리모컨의 중복키 사용법에 대해 알 수 있다. • 캐터필러를 장착한 CanBot으로 장애물을 넘어 이동할 수 있다. • 다양한 프로그래밍 과제를 수행할 수 있다.
	3	TurtleBot	<ul style="list-style-type: none"> • TurtleBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 라인트레이서의 구동원리를 이해할 수 있다. • 검은색과 흰색을 구분하여 라인을 따라가는 동작을 구현할 수 있다. • 적외선 센서를 이용해 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	ServoBot	<ul style="list-style-type: none"> • ServoBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 서보모터와 무선리모컨을 사용하여 ServoBot을 제작할 수 있다. • 서보모터의 동작원리 및 영점 찾는 방법을 이해하며 서보모터에 대해 학습할 수 있다. • 서보모터로 전방의 장애물을 치우며 이동하는 동작을 구현할 수 있다.

주		학습 주제	주요 학습 내용
7 월	1	AttackBot	<ul style="list-style-type: none"> • AttackBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 배틀로봇의 종류 및 작동원리를 이해할 수 있다. • 서보모터 칩에 대한 기능을 알 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	2	AvoidBot	<ul style="list-style-type: none"> • AvoidBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 건전지의 구조 및 작동 원리에 대해 알 수 있다. • 적외선센서보드 3개로 전방의 장애물을 감지하여 피하는 구동원리를 이해할 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	3	FortressBot	<ul style="list-style-type: none"> • FortressBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 투석기의 역사에 대해 알아볼 수 있다. • 물건을 던지는 동작 구현 및 원리를 이해할 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	RayBot	<ul style="list-style-type: none"> • RayBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 로봇 물고기에 대해 알 수 있다. • 서보모터를 학습해 보며 물고기의 수중 움직임에 대해 알아 볼 수 있다. • 다양한 프로그래밍 과제를 수행한다.

주		학 습 주 제	주 요 학 습 내 용
9 월	1	InvertBot	<ul style="list-style-type: none"> • InvertBot을 제작하여 12V CPU보드의 기능을 알 수 있다. • 12V CPU보드의 사용법에 대해 알아볼 수 있다. • 새롭게 추가된 부품들에 대해 알아볼 수 있다. • 무선 리모컨을 이용하여 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행할 수 있다.
	2	CombatBot	<ul style="list-style-type: none"> • 서보모터를 이용하여 상대 로봇을 뒤집는 CombatBot 제작하기 • 로봇을 개발하는 로봇 공학자에 대해 알아보기 • 새로운 배틀무기에 대해 알아볼 수 있다. • 다양한 프로그래밍 과제를 수행할 수 있다.
	3	FrogBot	<ul style="list-style-type: none"> • 개구리처럼 점프를 하며 이동하는 FrogBot 제작하기 • 다양한 동물 형태의 로봇에 대해 알아보기 • FrogBot의 DC모터 동작원리 학습하기 • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	LancerBot	<ul style="list-style-type: none"> • LancerBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 접촉센서를 사용하여 ServoBot을 제작할 수 있다. • 펜싱의 역사와 로봇을 이루는 재질에 대해 이해 • 몸통의 접촉센서가 눌리면 경고음이 울리며 뒤로 물러나는 동작을 구현할 수 있다.
10 월	1	JeepBot	<ul style="list-style-type: none"> • JeepBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 오프로드 및 자동차의 역사에 대해 알아볼 수 있다. • 서보모터를 이용한 조향장치에 대한 기능을 알 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	2	GunBot	<ul style="list-style-type: none"> • GunBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 타이어의 종류와 용도에 대해 알아보기 • 서보모터를 이용하여 고무줄이 발사되는 원리 이해 • 다양한 주행 및 고무줄을 발사하는 서보모터 프로그래밍 과제를 수행한다.
	3	DinoBot	<ul style="list-style-type: none"> • DinoBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 쥐라기 공룡의 역사에 대해 알아보기. • 공룡로봇 중 하나인 '플레오' 로봇에 대해 알아보기. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	TornadoBot	<ul style="list-style-type: none"> • TornadoBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 모터드라이브 연결보드에 대해 알아보기 • 3개의 DC모터를 제어하는 프로그램 방법 학습하기 • 다양한 프로그래밍 과제를 수행한다.

주		학 습 주 제	주 요 학 습 내 용
11 월	1	SuperbikeBot	<ul style="list-style-type: none"> • SuperbikeBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 오토바이의 역사와 오토바이를 탈수 있는 로봇에 대해 학습한다. • 서보모터를 조향장치로 이용할 수 있는 방법에 대해 알아본다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	2	ClimbBot	<ul style="list-style-type: none"> • ClimbBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 로봇의 무게중심에 대해 알아볼 수 있다. • 바퀴의 마찰력에 대해 학습할 수 있다. • 다양한 주행 프로그래밍 과제를 수행한다.
	3	LarvaBot	<ul style="list-style-type: none"> • LarvaBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 모터드라이브 연결보드에 대해 알아보기 • 4개의 DC모터를 제어하는 프로그램 방법 학습하기 • 동물을 닮은 로봇들에 대해 알아보기 • 다양한 프로그래밍 과제를 수행한다.
	4	나만의 창작 작품 FutureotBot만들기	<ul style="list-style-type: none"> • FutureBot을 제작하여 로봇의 기능을 알 수 있다. • 여러 지역에서 탐사활동을 하고 있는 탐사로봇에 대해 알 수 있다. • 자신만의 로봇을 제어하는 프로그래밍 과제를 수행한다.
12 월	1	SoccerBot	<ul style="list-style-type: none"> • 고속 모터를 사용하여 SoccerBot 제작 • 로봇축구의 동작 및 원리 이해 • 고속 DC모터의 사용법 이해 • 공을 드리블 및 슈팅하는 동작 구현 • 무선 리모컨을 이용하여 다양한 주행 프로그래밍 과제 수행
	2	DiceBot	<ul style="list-style-type: none"> • 고속 DC모터와 소리센서보드를 사용하여 DiceBot 제작 • 소리센서보드의 원리 및 사용법, 사용 예 소개 • 소리센서보드의 사용법 이해 • 프로그래밍 과제를 수행하기 • 주사위를 굴리는 기능을 사용하여 Dice Game 하기
	3	SpikeBot	<ul style="list-style-type: none"> • 톱니모양의 배틀무기를 이용한 SpikeBot 제작하기 • 모터의 회전속도와 회전력 이해 • DC모터를 3개 사용하는 방법 이해 • 톱니 배틀무기를 이용하여 친구들과 배틀게임 하기
	4	BugBot	<ul style="list-style-type: none"> • 걸음을 걷는 구조의 링크를 이용하여 BugBot 제작하기 • 바퀴를 사용하지 않고 걸음을 걸어 이동하는 보행로봇 소개 • 소리센서보드, 적외선센서보드를 사용하여 장애물을 피하는 동작 구현 • 박수를 치면 동작을 시작하고, 적외선센서가 감지되면 장애물을 피하는 프로그래밍 과제 수행