

□ 강좌 계획서

강좌명	로봇으로 배우는 일본어						
교수자명	유상용						
강의수준	<input checked="" type="checkbox"/> 교양 <input type="checkbox"/> 전공기초 <input type="checkbox"/> 전공심화			인정 시간 기준	(1 학점기준)		
강좌 언어	<input checked="" type="checkbox"/> 한국어 <input type="checkbox"/> 영어 <input checked="" type="checkbox"/> 기타(일본어)			자막 언어	<input type="checkbox"/> 한국어 <input type="checkbox"/> 영어 <input type="checkbox"/> 수어 <input type="checkbox"/> 기타()		
주차	강좌주차	시험주차	총 주차	참고교재	산업용로봇티칭전문가과정 SI로봇검증시험		
	14	-	14				
학습 목표	<p>오늘날 산업용 로봇의 활용은 독일, 미국, 중국을 비롯해 전 세계에서 주목을 받고 있다. 로봇을 활용하여 일손 부족의 해소, 작업의 고효율화, 위험환경 작업으로부터의 해방, 고정밀 작업이나 품질의 안정화 실현 등 다양한 효과를 기대할 수 있습니다.</p> <p>따라서 로봇의 개념 및 산업용 로봇의 운영방법을 학습하는 것이 미래산업구조를 이해하는데 큰 도움이 될 것으로 판단된다.</p> <p>본 교육 과정은 로봇 시스템 구축을 통한 주변 장치이해와 시스템 설계 및 로봇의 동작 교시(티칭) 등 시스템 통합(SI)이라는 일련의 작업에 관해 일본어로 학습하는 것에 그 목적이 있다.</p>						
주차	주차명 (주제)	주차별 학습 목표	차시	차시명	강좌 운영방법		
				학습내용	수업방법	평가방법	학습자료
1	산업용 로봇의 현재와 미래 1	이번 모듈의 학습 활동을 완수한 학습자는 로봇의 기본개념을 일본어로 설명할 수 있게 될 것입니다.	1	본 강의를 통해 로봇의 기본개념을 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (25:59×1개)	-	-
2	산업용 로봇의 현재와 미래 2	이번 모듈의 학습 활동을 완수한 학습자는 로봇의 종류를 일본어로 설명할 수 있게 될 것입니다.	2	본 강의를 통해 로봇의 기본개념을 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (26:51×1개)	-	-
3	산업용 로봇의 현재와 미래 3	이번 모듈의 학습 활동을 완수한 학습자는 시스템 인테그레이터의 기본개념(SI)에 대하여 설명할 수 있게 될 것입니다.	3	본 강의를 통해 로봇시스템의 통합컨트롤이 가능한 SI에 관해 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (25:34×1개)	-	-
4	로봇의 어원	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 로봇의 어원과 기본구성원리에 대하여 설명할 수 있게 될 것입니다.	4	본 강의를 통해 로봇의 어원과 기본구성원리에 관해 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (26:32×1개)	-	-

5	로봇의 종류 1	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 실내용 로봇과 실외용 로봇의 차이에 대해 설명할 수 있게 될 것입니다.	5	본 강의를 통해 실내용 로봇과 실외용 로봇의 개념의 차이를 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (27:09×1개)	-	-
6	로봇의 종류 2	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 산업용 로봇의 종류에 대하여 설명할 수 있게 될 것입니다.	6	본 강의를 통해 산업용로봇의 종류에 관해 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (27:42×1개)	-	-
7	로봇의 정의 (산업용 로봇을 중심으로)	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 산업용로봇의 관절축 혹은(자유도)에 대하여 설명할 수 있게 될 것입니다.	7	본 강의를 통해 산업용 로봇의 관절구조(자유도)에 관해 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (26:29×1개)	-	-
8	로봇의 기본구조 1	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 로봇이 움직이는 기본구조에 대해 설명할 수 있게 될 것입니다.	8	본 강의를 통해 산업용이 움직이는 기본구조를 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (26:25분×1개)	-	-
9	로봇의 기본구조 2	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 로봇과 유저인터페이스에 대해 설명할 수 있게 될 것입니다.	9	본 강의를 통해 산업용의 유저인터페이스의 기본개념을 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (27:28×1개)	-	-
10	로봇의 기본구조 3	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 산업용로봇의 기본구조를 일본어로 설명할 수 있게 될 것입니다.	10	본 강의를 통해 산업용이 움직이는 기본구조를 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (26:57×1개)	-	-
11	로봇의 핵심요소 1	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 산업용로봇의 핵심구조를 일본어로 설명할 수 있게 될 것입니다.	11	본 강의를 통해 산업용 로봇의 핵심구조를 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (26:28×1개)	-	-

12	로봇의 핵심요소 2	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 산업용로봇의 티치 펜던트에 대해 설명할 수 있게 될 것입니다.	12	본 강의를 통해 산업용 로봇 인터페이스 중의 하나인 티치 펜던트의 기본구조를 일본어로 이해 할 수 있다.	강좌영상 (25:59×1개)	-	-
13	티칭펜던 트의 구성원리 1	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 로봇의 좌표계에 관해 설명할 수 있게 될 것입니다.	13	본 강의를 통해 산업용 로봇의 좌표계를 일본어로 이해할 수 있다.	강좌영상 (24:46×1개)	-	-
14	티칭펜던 트의 구성원리 2	이번 모듈의 학습활동을 완수한 학습자는 로봇의 좌표계 및 로봇의 용어를 일본어로 설명할 수 있게 될 것입니다	14	본 강의를 통해 산업용 로봇의 좌표계와 로봇의 용어를 일본어로 정리할 수 있다.	강좌영상 (27:59×1개)	-	-