# KOCW 강의 정보

<table>
<tr><td>교과목명</td><td colspan="2">로봇제어2</td><td colspan="2">교수명</td><td colspan="3">신동원</td></tr>
<tr><td>학점</td><td colspan="2">3학점</td><td colspan="2">수강대상 학년</td><td colspan="3">4학년</td></tr>
<tr><td>교재명</td><td colspan="2">C/C++를 이용한 장비제어용 모션 프로그래밍</td><td>저자</td><td colspan="2">신동원 저</td><td>출판사</td><td>학술정보</td></tr>
<tr><td colspan="2">강의 목표</td><td colspan="6">◆ 로봇제어의 기본구성요소와 로봇시스템에서 가장 중요한 기술인 모션제어기술에 대하여 학습한다. 본 강좌는 이러한 모션제어의 하드웨어를 이해하고 이를 기초로 하여 로봇제어 프로그래밍을 학습한다. 1축직교로봇과 2축직교로봇, 수직다관절로봇에 대하여 학습하며, 모든 실습은 실험장비를 통하여 실습을 한다. 프로그래밍을 C/C++를 토대로 하여 작성한다.</td></tr>
<tr><td colspan="2">강의 설명</td><td colspan="6">◆ 로봇의 모션제어기술을 익혀 각종 자동화장비의 모션제어프로그램을 직접 프로그래밍하고 다룰 수 있도록 한다<br>◆ C/C++로 로봇제어를 할 수 있는 프로그래밍 기술을 익힌다.<br>◆ 로봇언어를 이용하여 로봇제어를 할 수 있도록 한다.</td></tr>
</table>