

[핑크 스튜디오] 앱 사용자(학생) 가이드



Contents

1 앱 설치

1.1 윈도우 버전 설치

1.2 맥 버전 설치

1.3 리눅스 버전 설치

2 로그인 및 회원가입

2.1 첫 화면

3 대시보드 화면

3.1 소식 영역

3.2 최근 로봇 영역

3.3 최근 학습 영역

3.4 공지사항 영역

4 로봇 화면

4.1 연결 방법 선택

4.2 핑키 제로 대시보드 화면

5 학습 화면

6 Sim(시뮬레이션) 모드 학습

7 실험실 화면

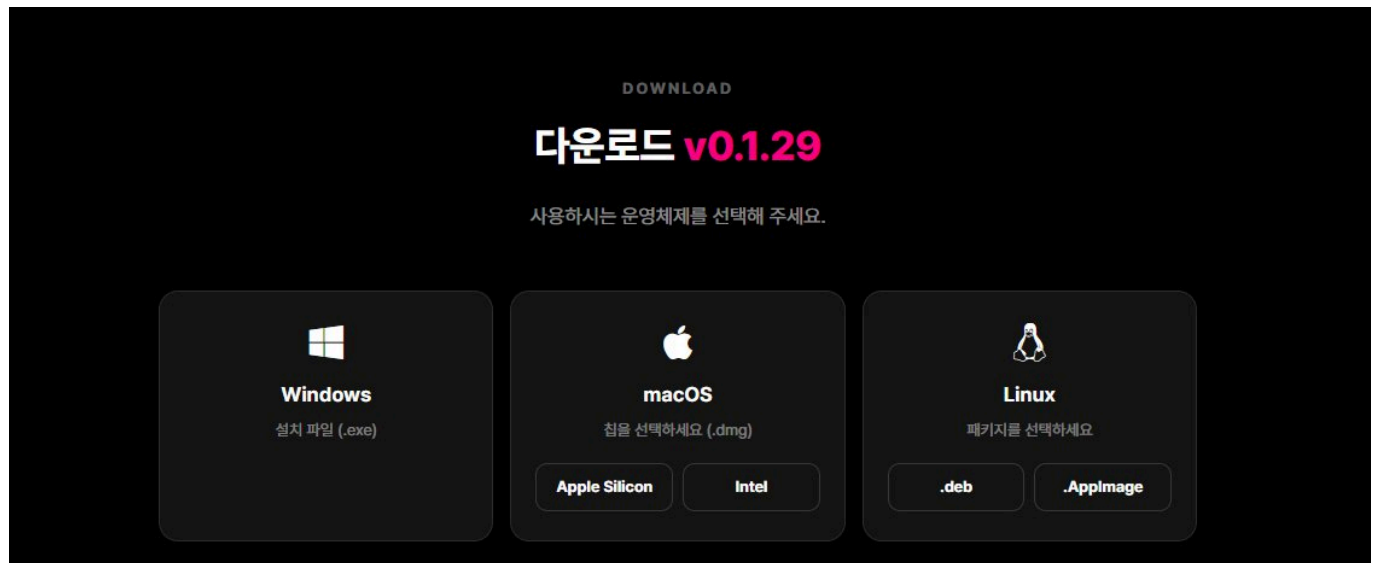
8 파일 화면

9 설정 화면

[핑키 스튜디오] 앱 사용자(학생) 가이드

Exported from Confluence · <https://pinkwink.atlassian.net>

홈페이지 링크 <https://pinklab.art/academy/pinky-studio/> (<https://pinklab.art/academy/pinky-studio/>) 에 들어갑니다.



홈페이지 하단에 내려보면 다운로드 링크가 있습니다.

현재 사용중인 PC 에 맞춰서(Win / Mac / Linux) 다운로드 받으시면 됩니다.

앱 설치

윈도우 버전 설치

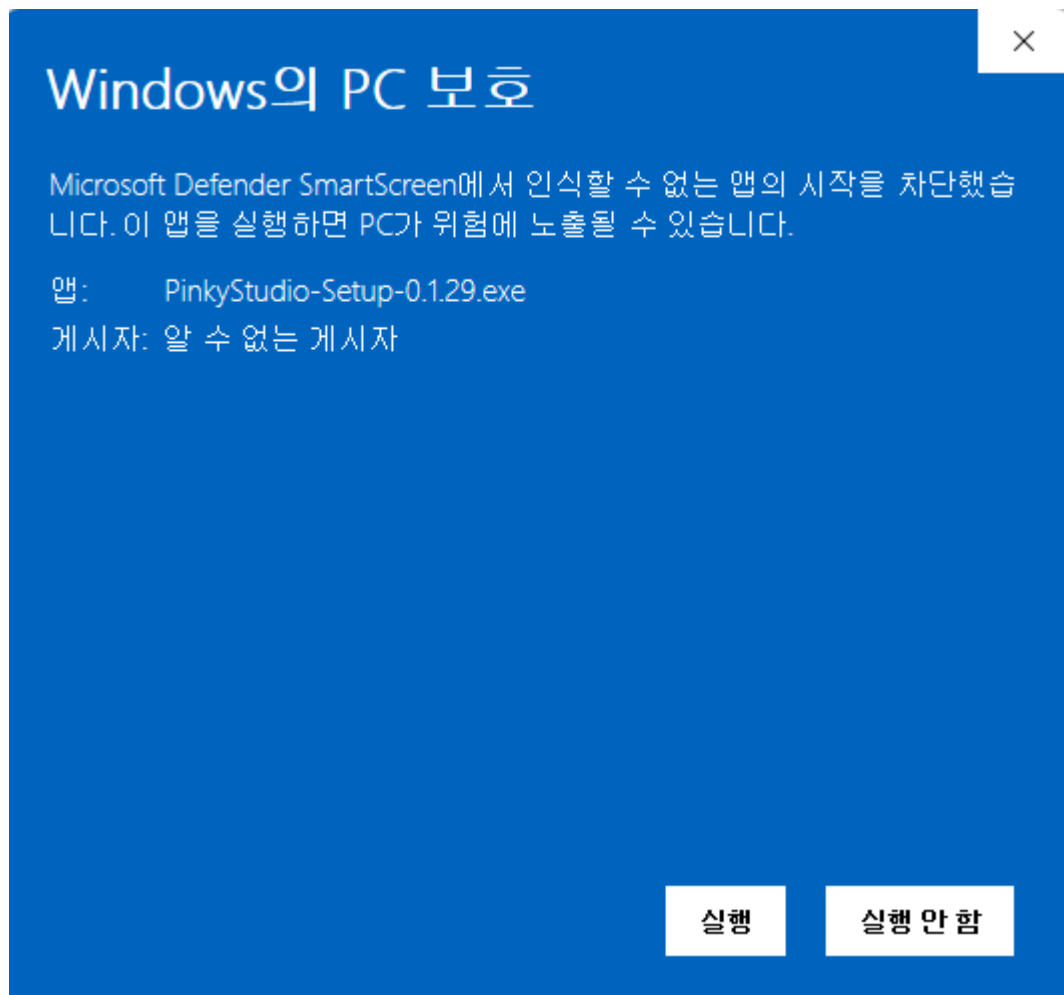
윈도우 버전 설치 파일을 받고 실행합니다.

Windows의 PC 보호

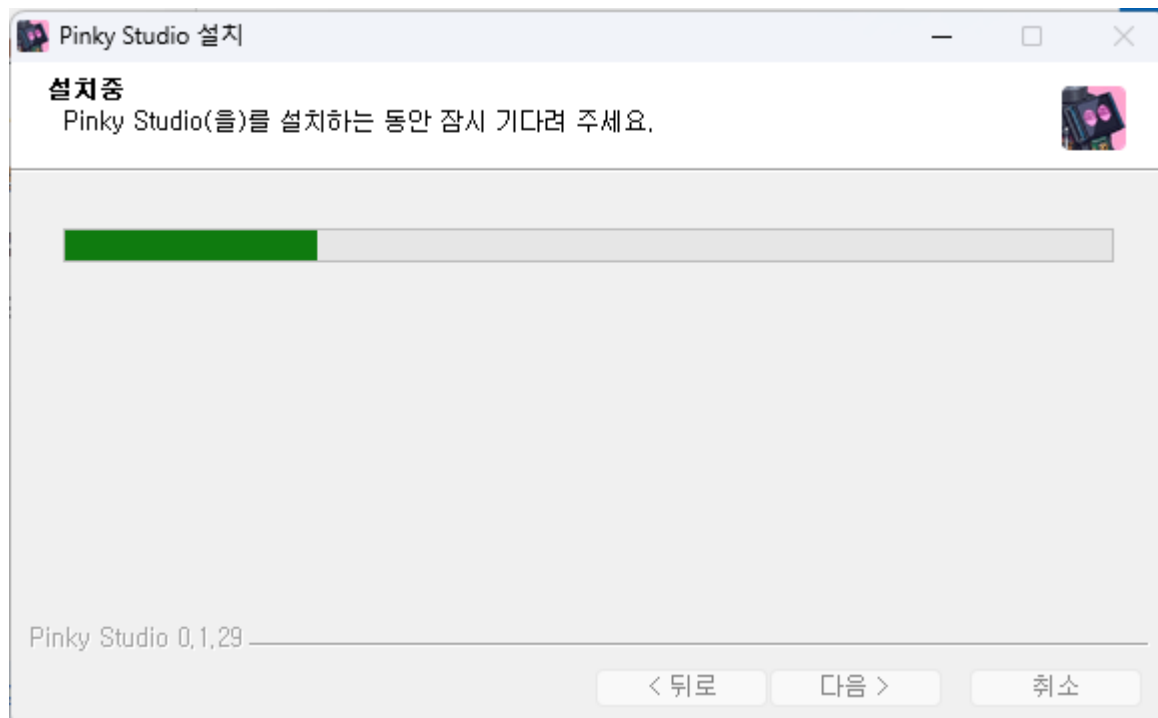
Microsoft Defender SmartScreen에서 인식할 수 없는 앱의 시작을 차단했습니다. 이 앱을 실행하면 PC가 위험에 노출될 수 있습니다.

[추가 정보](#)

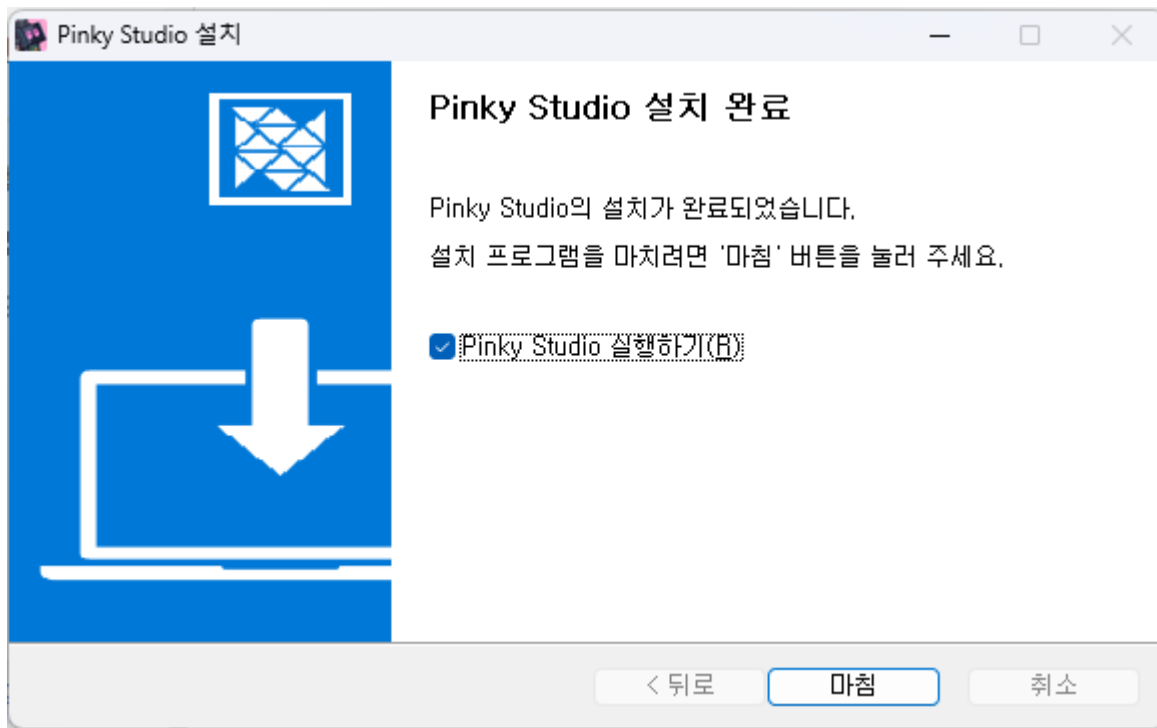
실행 안 함



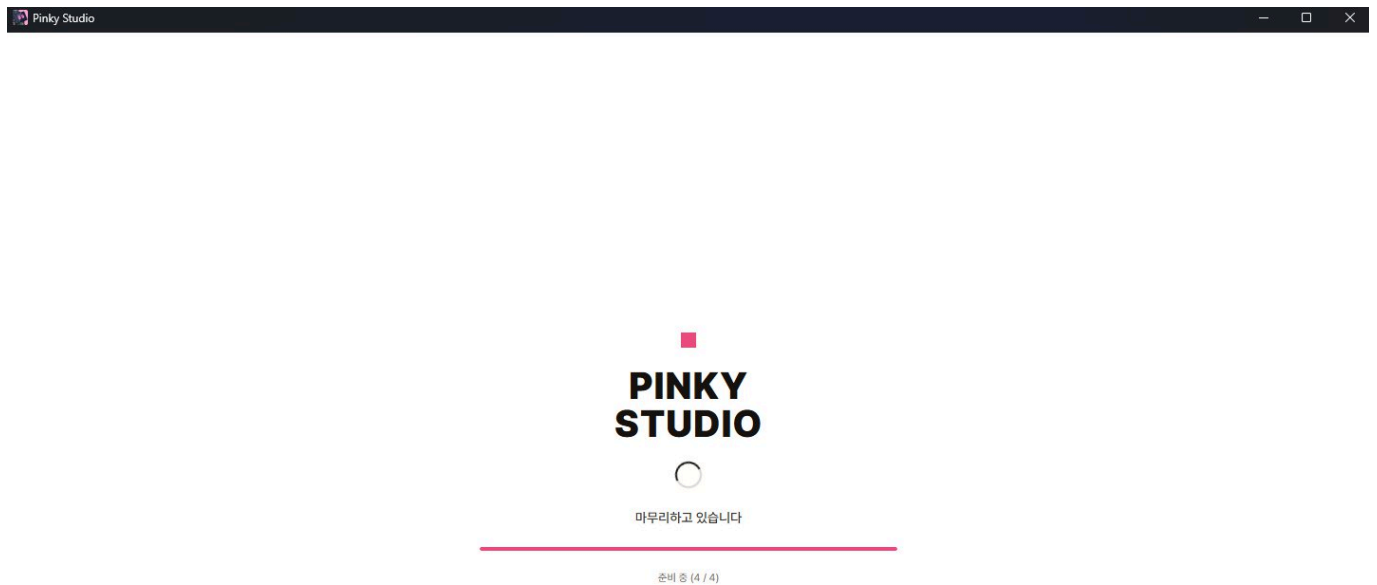
이런 화면이 뜬다면 추가 정보 > 실행 버튼을 누릅니다.



설치를 눌러 설치 진행



설치 완료시

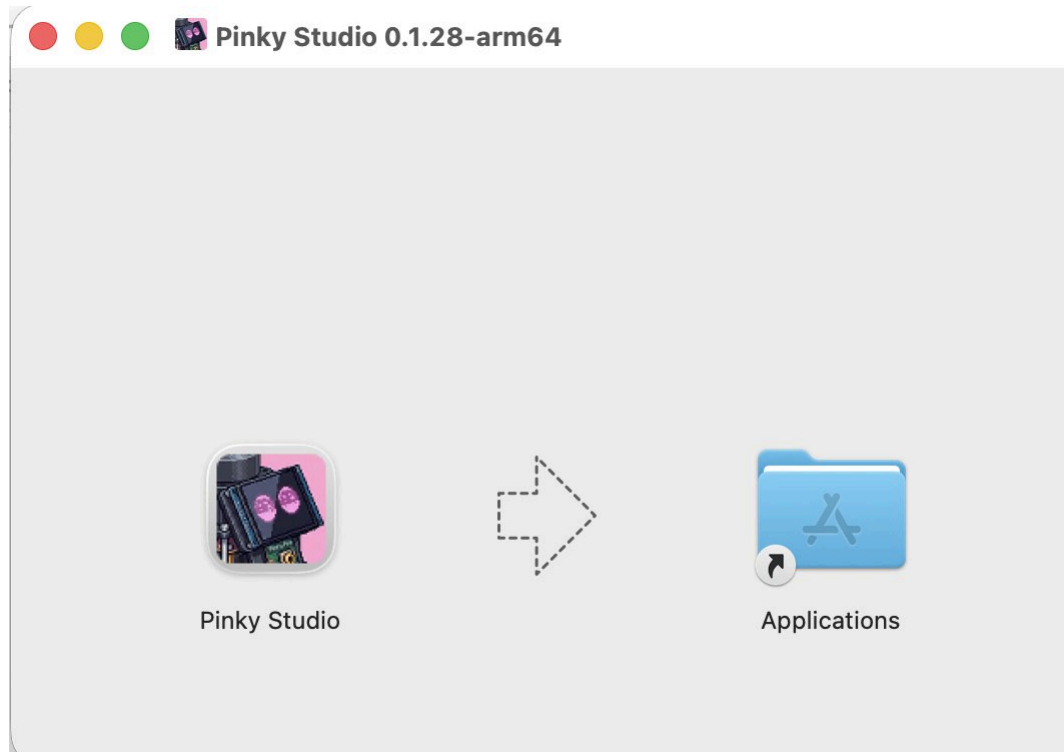


실행이 됩니다.

맥 버전 설치

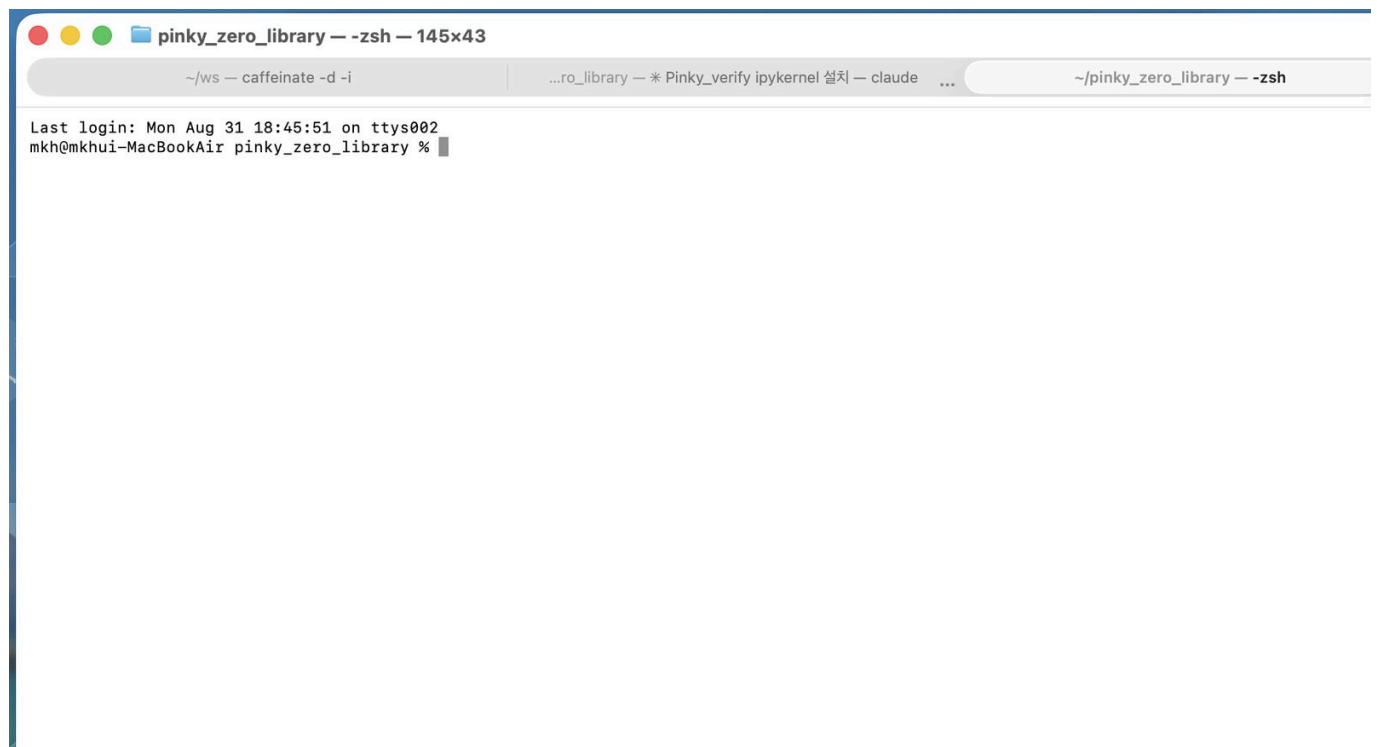
맥에 칩에 맞는 버전을 다운로드 받습니다.

받아서 실행하면 설치창이 뜹니다.



좌측의 앱을 드래그앤 드롭으로 Applications 폴더에 집어넣습니다.

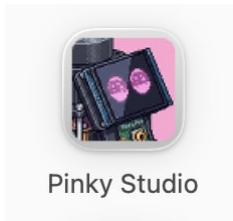
앱 실행 권한 설정을 위해 터미널을 엽니다.



Code

```
1 xattr -cr "/Applications/Pinky Studio.app"
```

터미널에 위 명령어를 입력합니다.



앱 목록에서 Pinky Studio 를 실행합니다.

리눅스 버전 설치

deb 버전 기준

deb 버전을 다운로드 받습니다.

```
subin@subin-laptop: ~  
subin@subin-laptop: ~ 80x24  
subin@subin-laptop:~$ sudo apt install ~/Downloads/P  
PinkyStudio-0.1.29.deb Potholes/  
subin@subin-laptop:~$ sudo apt install ~/Downloads/PinkyStudio
```

Code

```
1 sudo apt install ~/Downloads/PinkyStudio
```

터미널에 위 명령어 입력후 tab 키 누르면 뒤에 버전은 자동완성됩니다.

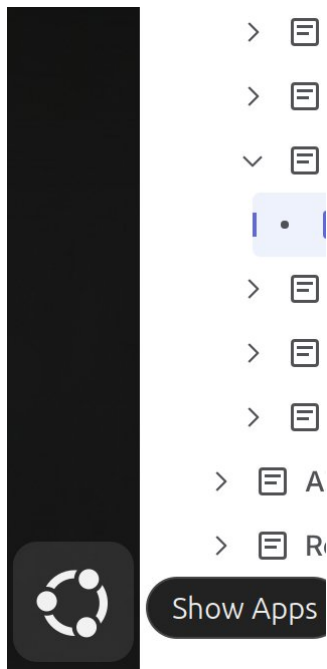
```

subin@subin-laptop:~$ sudo apt install ~/Downloads/PinkyStudio-0.1.29.deb
[sudo] password for subin:
Reading package lists... Done
Building dependency tree... Done
Reading state information... Done
Note, selecting 'cloud-pinky-studio' instead of '/home/subin/Downloads/PinkyStudio-0.1.29.deb'
The following NEW packages will be installed:
  cloud-pinky-studio
0 upgraded, 1 newly installed, 0 to remove and 569 not upgraded.
Need to get 0 B/179 MB of archives.
After this operation, 635 MB of additional disk space will be used.
Get:1 /home/subin/Downloads/PinkyStudio-0.1.29.deb cloud-pinky-studio amd64 0.1.29 [179 MB]
Selecting previously unselected package cloud-pinky-studio.
(Reading database ... 399900 files and directories currently installed.)
Preparing to unpack .../PinkyStudio-0.1.29.deb ...
Unpacking cloud-pinky-studio (0.1.29) ...
]

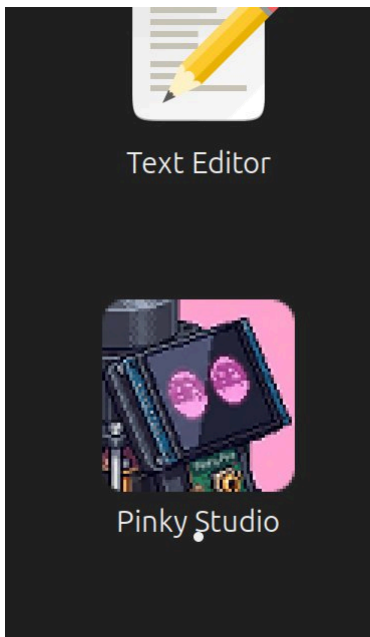
```

Progress: [20%] [#####.....]

자동 완성 된 명령어를 Enter 키 누르면 설치 진행이 됩니다.



설치되면 우분투 화면 좌측 사이드 바 아래 show apps 버튼 클릭



앱 목록에 Pinky Studio 설치된 것을 확인할 수 있습니다.

appimage 버전 기준

appimage 파일 다운로드 받고 권한 설정합니다.

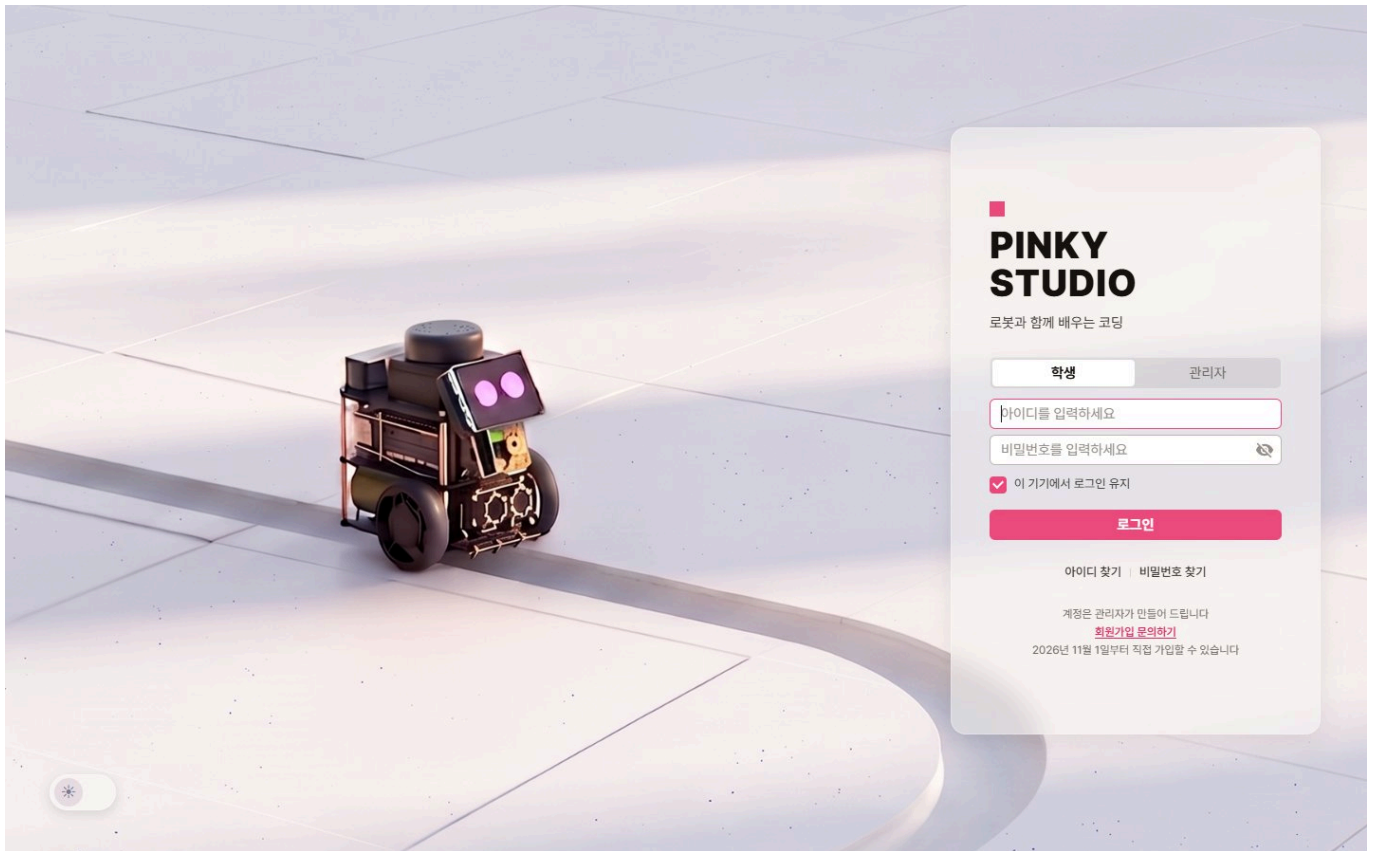
```
subin@subin-laptop: ~$ cd ~/Downloads/PinkyStudio-0.0.0.appimage  
subin@subin-laptop: ~$ chmod +x ~/Downloads/PinkyStudio
```

chmod +x ~/Downloads/PinkyStudio 까지 입력후 tab키 입력하면 뒤에 버전 자동완성 됩니다.

```
subin@subin-laptop: ~$ cd ~/Downloads/PinkyStudio-0.0.0.appimage  
subin@subin-laptop: ~$ ~/Downloads/PinkyStudio
```

권한 설정이 되었으면 appimage파일을 더블클릭하거나, 터미널에서 ~/Downloads/PinkyStudio 까지 입력후 tab 키 입력 후 Enter 누르면 실행됩니다.

로그인 및 회원가입



로그인 화면

이미 회원이 있다면 다음으로 넘어가셔도 됩니다.

회원이 없다면 회원가입 문의를 먼저 하셔야됩니다.

현재는 베타테스트 기간으로 사전 협의가 된 회원만 받고 있습니다.

회원가입 문의하기 버튼을 눌러봅니다.

Pinky Studio 학생 회원가입 문의

Pinky Studio 학생 회원가입 문의 폼입니다.

현재는 베타테스트 기간으로 사전 협의된 회원만 이용이 가능합니다.

사전 이야기되지 않은 고객은 <https://pinklab.art/contact/> 에서 문의종류 : 핑키 스튜디오 회원가입으로 문의해주세요!

(무료 버전 회원 가입은 26년 11월 1일 정식 출시 때 진행 가능합니다!)

핑키 스튜디오를 쓰려면 계정이 필요합니다. 아래를 적어 주시면 계정을 만들어 이메일로 아이디와 임시 비밀번호를 보내 드립니다. (평일 기준 2~3일)

- 앱에서 직접 가입하는 기능은 정식 출시일에 열립니다.
- 비밀번호는 여기에 적지 않으셔도 됩니다! 임시 비밀번호 보내 드립니다.
- 가입 후 프로필 > 설정 > 회원정보 설정 > 비밀번호 에서 비밀번호 변경하시면 됩니다.
- 그 외 단체 회원 가입 문의: contact@pinklab.art

wonho9188@pinklab.art [계정 전환](#)



비공개

* 표시는 필수 질문임

1. 소속 *

사전 협의된 베타테스트 회원 식별을 위해 필요합니다

내 답변

2. 만 14세 미만인가요? *

만 14세 미만은 법정대리인(보호자)의 동의가 있어야 개인정보를 받을 수 있습니다(개인정보보호법 제22조의2)

☐ 예

구글 폼이 뜹니다.

폼의 안내에 따라 작성해주시면 됩니다.

사전협약이 안된 고객분께서는 <https://pinklab.art/contact/> (<https://pinklab.art/contact/>)에서 먼저 베타테스트 회원 협의 문의를 넣어주시면 감사하겠습니다.

CONTACT US

핑크랩 문의하기

로봇 구매 문의, 로봇 개발 프로젝트 협업 문의,
단기 & 장기 교육 문의 등 어떤 내용이든 편하게 보내주세요.
아래 양식을 작성해 메일로 문의해 주시면,
담당자가 내용을 확인한 후 빠르게 답변드리겠습니다.

문의 보내기

성함

000

직함

000

소속

회사명 / 기관명 / 학교명 등

문의 종류

핑크스튜디오 베타테스트 회원 문의

이메일

0000@000.com

전화번호

010-0000-0000

파일 첨부

↑

파일을 클릭하거나 드래그 앤 드롭하여 업로드하세요. (최대 25 MB)

회원 가입이 완료되었으면 학생 계정으로 로그인하여 다음 페이지로 진행하시면 됩니다.

첫 화면

PINKY STUDIO

학습

온라인

SIM

REAL

대시보드

로봇

학습

실습실

파일

안녕하세요, teststu님

학생 · Standard

수강 중인 강좌 2개

전체 4개 중

전체 완료 스테이지 0 / 70

강좌 2개 집계

이번 주 완료 0 / 7

이번 주 집계

전체 정답률 34%

전체 강좌

수강 중인 강좌

전체 강좌 목록

내 강좌

핑크 로봇 프로그래밍 기초

프로

1챕터 / 1챕터

이번 주 0 / 3 · 완료 0 / 6 스테이지 · 정답률 67%

핑크 제로 로봇 프로그래밍

제로

이번 주 0 / 4 · 완료 0 / 64 스테이지 · 정답률 0%

무엇으로 배울까요?

고른 로봇으로 할 수 있는 강좌를 토대로 보여드립니다.

핑크 프로

Pinky Pro

핑크 제로

Pinky Zero

나중에 상단에서 언제든 바꿀 수 있습니다

이번 주 할 일

핑크 로봇 프로그래밍 기초 · 1챕터

1-2

예정

핑크의 첫걸음

진행 중

2-2

진행 중

핑크 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터

0 / 4 완료

최근 문제 풀이

문제 풀이 목록

아래 코드를 실행하면 핑키가 움직이고 마는데

Pass

아래 코드를 실행하면 핑키는 몇 초 동안 갈

Fail

핑키를 앞으로 곧장 보내는 코드는 무엇인가요

Pass

첫 화면에서 로봇 선택 화면이 먼저 뜹니다.

소유하고 있는 로봇에 맞춰 로봇을 선택해주시면 됩니다.



로봇을 잘못 선택하셨더라도 상단 탭바를 클릭해 다시 선택할 수 있습니다.

대시보드 화면

PINKY STUDIO

대시보드

로봇

학습

실형실

파일

대시보드

0.1.29 업데이트 -- 「주차」가 「캘터」로 바뀌었습니다 -- 몇 주에 걸쳐 들른 순서대로 배우면 됩니다 - 맥에서도 핑키 스튜디오를 쓸 수 있습니다 - 맥에서 로봇 Wi-Fi(AP)를 찾아 붙을 수 있습니다 - 맥에서 앱을 끌 때 오류 ... 08-31 10:35 · 1/9

최근 로봇

로봇 화면으로

최근 학습

학습 화면으로

핑키 zfead

pinky_zfead

2026-08-31 연결

핑키 63fb

pinky_63fb

2026-08-25 연결

핑키 로봇 프로그래밍 기초

1분기 / 1분기

0%

핑키 제로 로봇 프로그래밍

1분기 / 16분기

0%

공지사항

전체 공지 보기

번호	제목	작성자	작성일시
4	중요 테스트	최고 핑키 책임자	08-23 08:22
3	test	최고 핑키 책임자	08-22 04:08
2	이번 주 목요일 수업은 실습실 B 에서 진행합니다	최고 핑키 책임자	08-20 03:00
1	test	핑크랩 매니저	08-20 02:51

소식 영역

소식

0.1.21 업데이트 -- 핑키 제로 로봇 도구 상자 이름이 pinkyzero 로 바뀌었습니다. 쓰던 pinkylib 도 그대로 됩니다.

08-26 07:21 · 8/9

번호	내용	일시
9	0.1.29 업데이트 -- 「주차」가 「캘터」로 바뀌었습니다 -- 몇 주에 걸쳐 들른 순서대로 배우면 됩니다 - 맥에서도 핑키 스튜디오를 쓸 수 있습니다 - 맥에서 로봇 Wi-Fi(AP)를 찾아 붙을 수 있습니다 - 맥에서 앱을 끌 때 오류 창이 뜨면: 08-31 10:35	08-31 10:35
8	0.1.28 업데이트 -- 핑키 제로의 표정(lcd.emotion)이 됩니다. 시뮬레이터 3D 로봇 화면에도 실제 얼굴이 뜹니다. 새 «파일» 화면에서 코드로 만든 사진-녹음-글을 보고 정리할 수 있고, 새 버전이 나오면 로그인할 때 알려드립니다. 08-31 06:59	08-31 06:59
7	0.1.27 업데이트 -- 코드로 만든 사진-녹음-글이 «내 작업물» 에 모입니다. 파일을 만드는 코드가 오류 없이 돌아가고, 연습문제를 제출하면 스테이지가 완료됩니다. 앞 스테이지로 돌아가도 쓰던 코드가 남습니다. 08-31 03:10	08-31 03:10
6	0.1.26 업데이트 -- 바퀴가 도는 동안 코드 칸이 멈추던 것을 고쳤습니다. 실험실 파일이 그대로 남고 떠날 때 자동으로 담깁니다. 학습 코드를 실험실로 보낼 수 있고, 연습문제를 맞춰도 해설이 보입니다. 08-27 10:33	08-27 10:33
5	0.1.25 업데이트 -- 로봇을 쓰는 코드는 맨 앞에서 pinkyzero.connect() 를 먼저 불러야 합니다. 카메라 영상 끊이 유지되고, PC 가 5GHz 에 붙어 있어도 로봇 Wi-Fi 를 고를 수 있습니다. 08-26 10:36	08-26 10:36
4	0.1.23 업데이트 -- 로봇이 없어도 핑키 제로 카리큘럼을 시뮬레이터에서 돌릴 수 있습니다. 시뮬레이터가 실제 로봇과 같은 속도로 움직입니다. 08-26 09:40	08-26 09:40
3	0.1.22 업데이트 -- 우분투에서 deb 로 설치할 수 있습니다. 코드 칸에서 줄을 바꾸면 들여쓰기가 이어지고, 로봇 대시보드가 로봇의 센서 상태를 그대로 보여줍니다. 08-26 08:21	08-26 08:21

최근 업데이트 내역이나, 신규 커리큘럼 등 소식을 확인할 수 있는 탭입니다.

일주일 이내 최근 소식만 확인할 수 있습니다.

최근 로봇 영역

최근 로봇

[로봇 화면으로](#)

핑키 zfead

pinky_zfead

2026-08-31 연결



핑키 63fb

pinky_63fb

2026-08-25 연결

공지사항

내가 사용한 최근 로봇을 클릭하여 바로 연결해볼 수 있습니다.

최근 학습 영역

최근 학습

[학습 화면으로](#)

핑키 로봇 프로그래밍 기초

1챕터 / 1챕터

0%



핑키 제로 로봇 프로그래밍

1챕터 / 16챕터

0%

최근 학습한 커리큘럼을 클릭해 바로 수강할 수 있습니다.

공지사항 영역

공지사항

[전체 공지 보기](#)

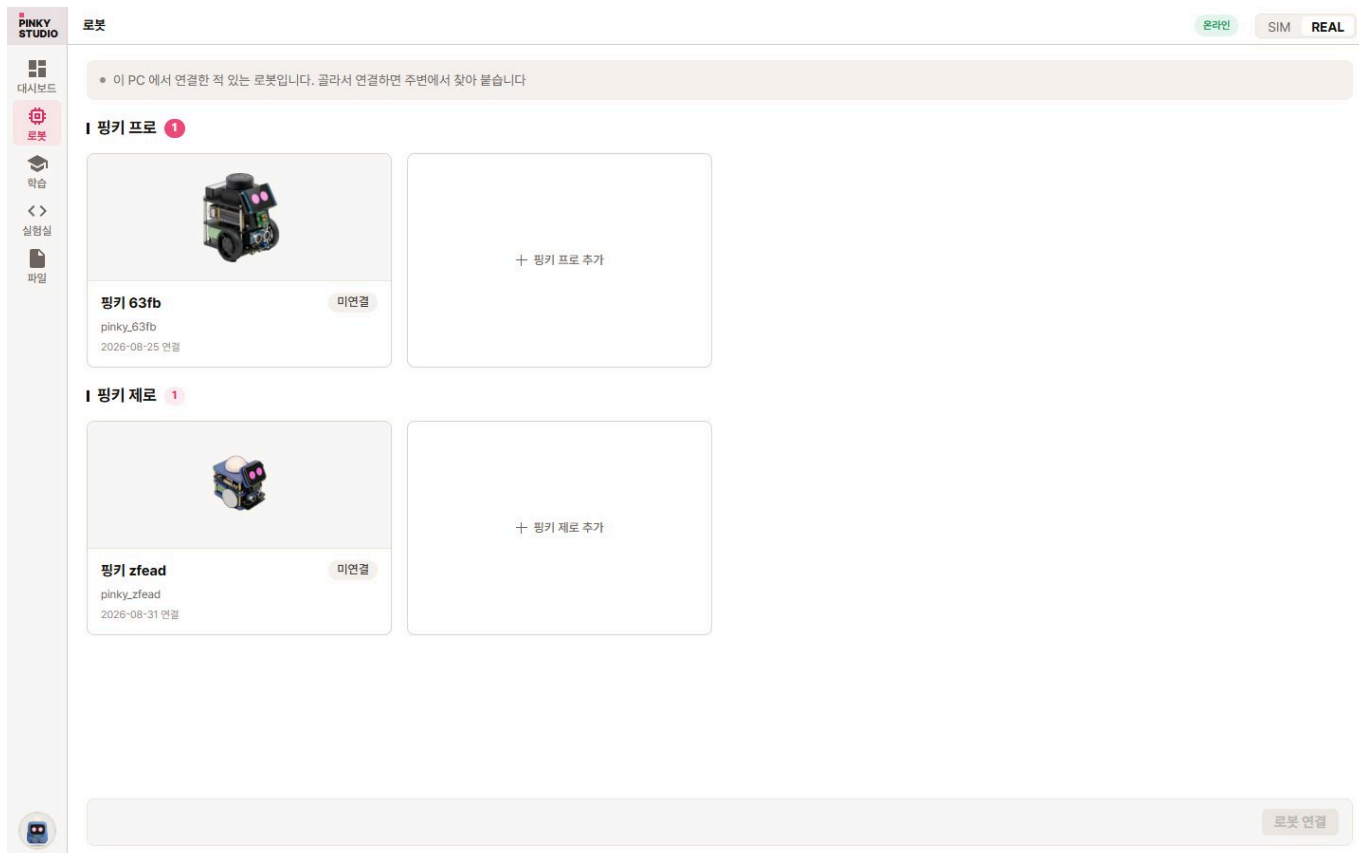
번호	제목	작성자	작성일시
4	중요 테스트	최고 핑키 책임자	08-23 08:22
3	test	최고 핑키 책임자	08-22 04:08
2	이번 주 목요일 수업은 실습실 B 에서 진행합니다	최고 핑키 책임자	08-20 03:00
1	test	핑크랩 매니저	08-20 02:51

공지사항 내용을 확인해볼 수 있습니다.



클릭하여 내용을 확인해볼 수 있습니다.

로봇 화면



로봇 화면에선 로봇을 연결해볼 수 있습니다.

최근 로봇을 바로 연결해볼 수 있고,



핑키 프로 1

핑키 63fb

pinky_63fb

2026-08-25 연결

미연결

+ 핑키 프로 추가



핑키 제로 1

핑키 zfead

pinky_zfead

2026-08-31 연결

미연결

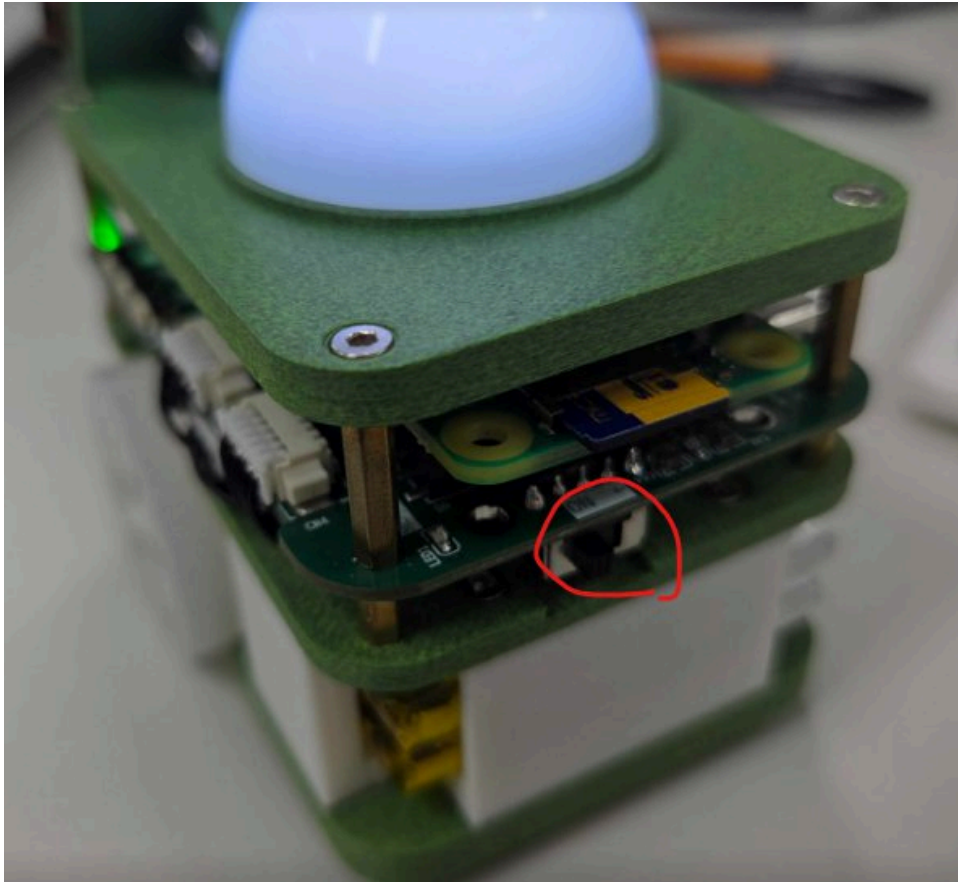
+ 핑키 제로 추가

우측에 추가 버튼을 이용해 신규 로봇 연결(연결 방법 선택 화면으로 이동)을 할 수 있습니다.

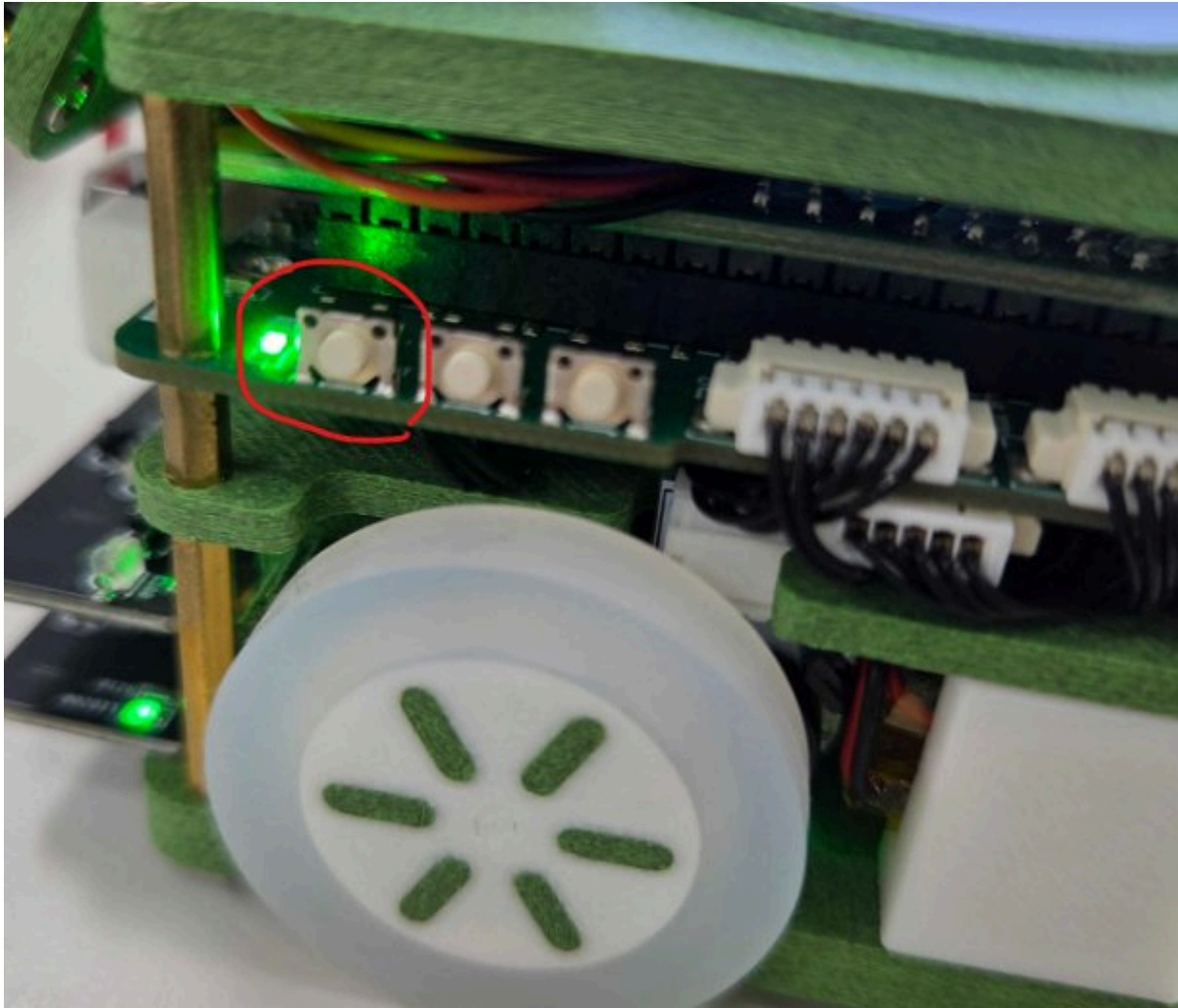
연결 방법 선택

로봇을 연결하기 전에 먼저 로봇을 켜야됩니다.

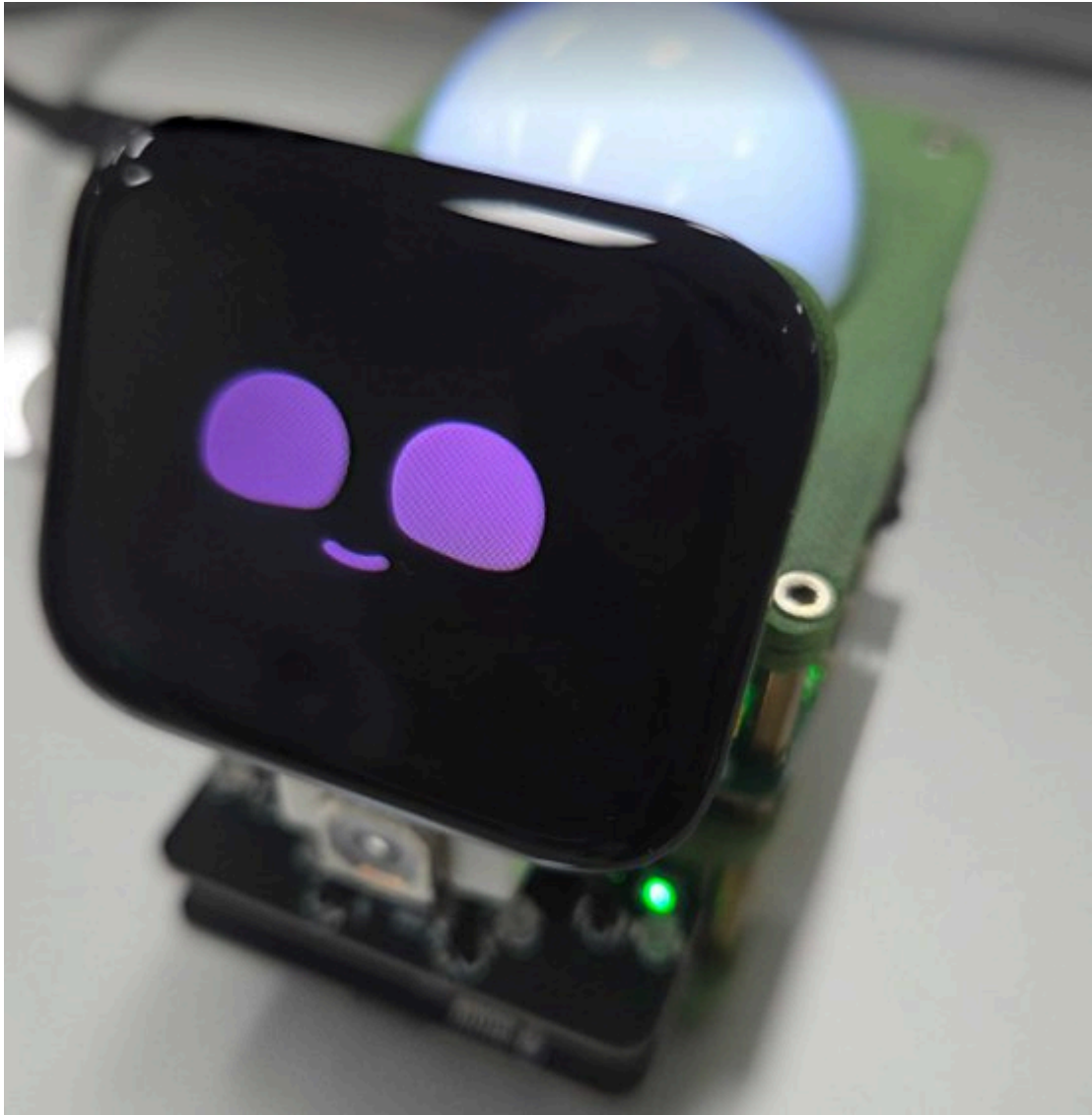
핑키 제로 전원 켜는 방법



로봇 뒷부분에 스위치를 껍니다.(띠리리리 소리가 납니다.)



로봇의 측면에 3개의 버튼 중 좌측(1번째) 버튼을 꼭 2초정도 눌러줍니다.(띠딕 소리가 납니다.)
1분 정도 기다리면 화면이 켜지며 얼굴이 나타납니다.



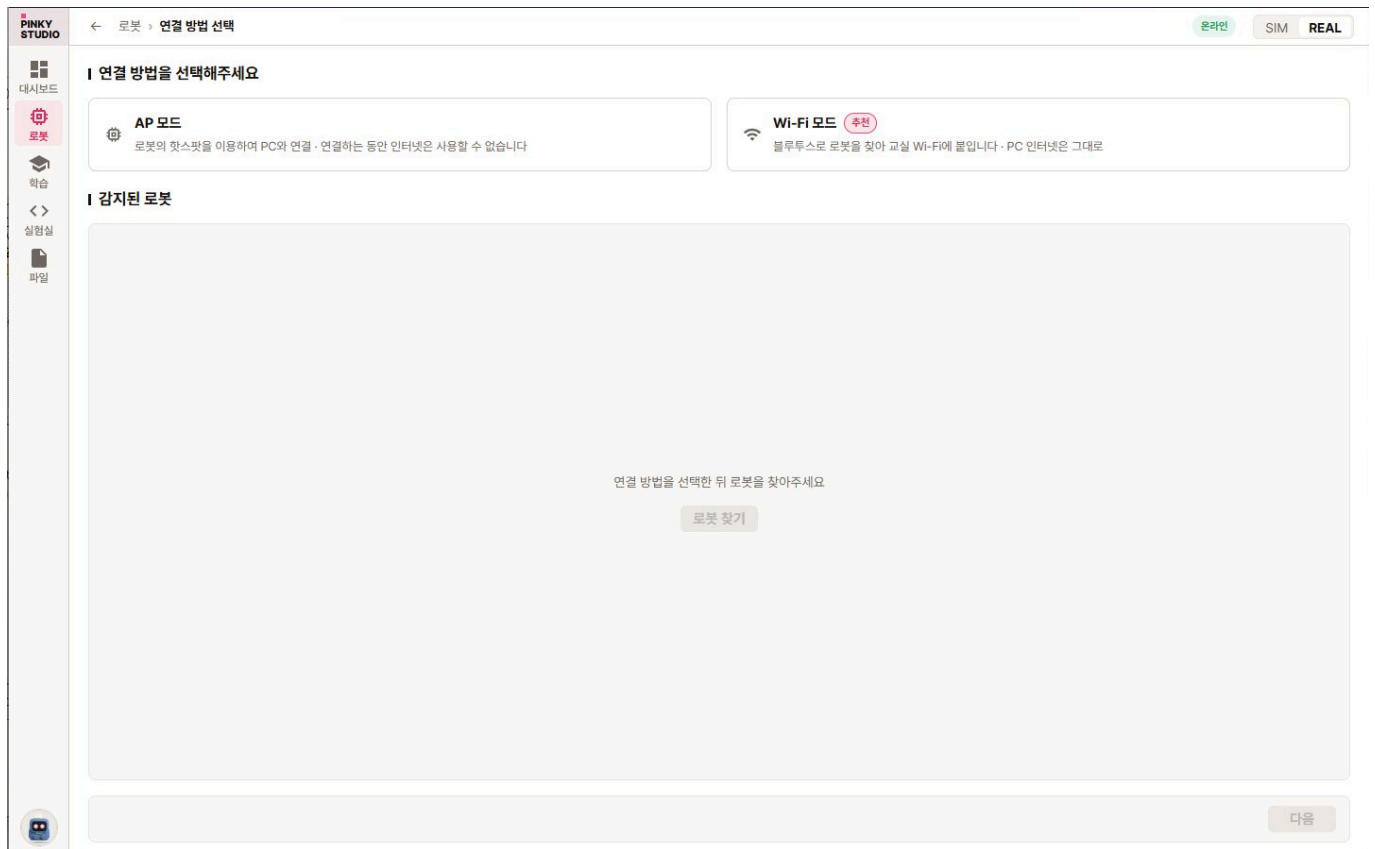
얼굴을 터치해보면 로봇의 ssid 가 나타납니다. (기억해둡시다.)



로봇은 방전 절대 금지!

로봇 배터리가 다 닳기 전에 충전을 꼭 시켜주세요.

(참고 : 로봇이 배터리가 적어지면 부저 소리가 납니다.)



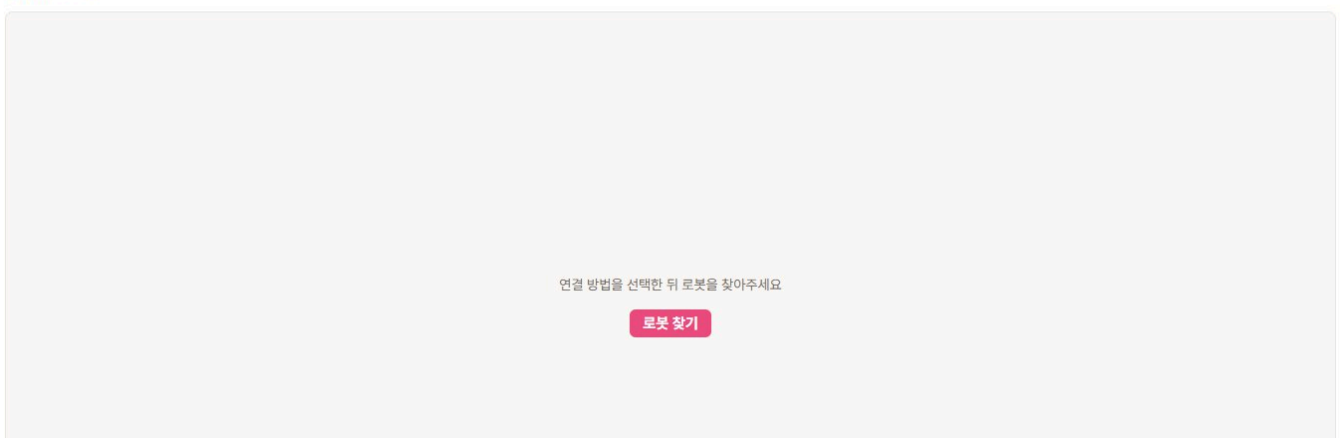
Wi-Fi모드 연결 선택을 누릅니다.

(AP 모드는 Wi-Fi 가 없는 환경일 경우 연결 할 수 있게 만들어놓은건데, AP 모드를 쓰면 인터넷 환경이 없어지므로 학습 커리큘럼 이용에 지장이 갈 수 있습니다.)

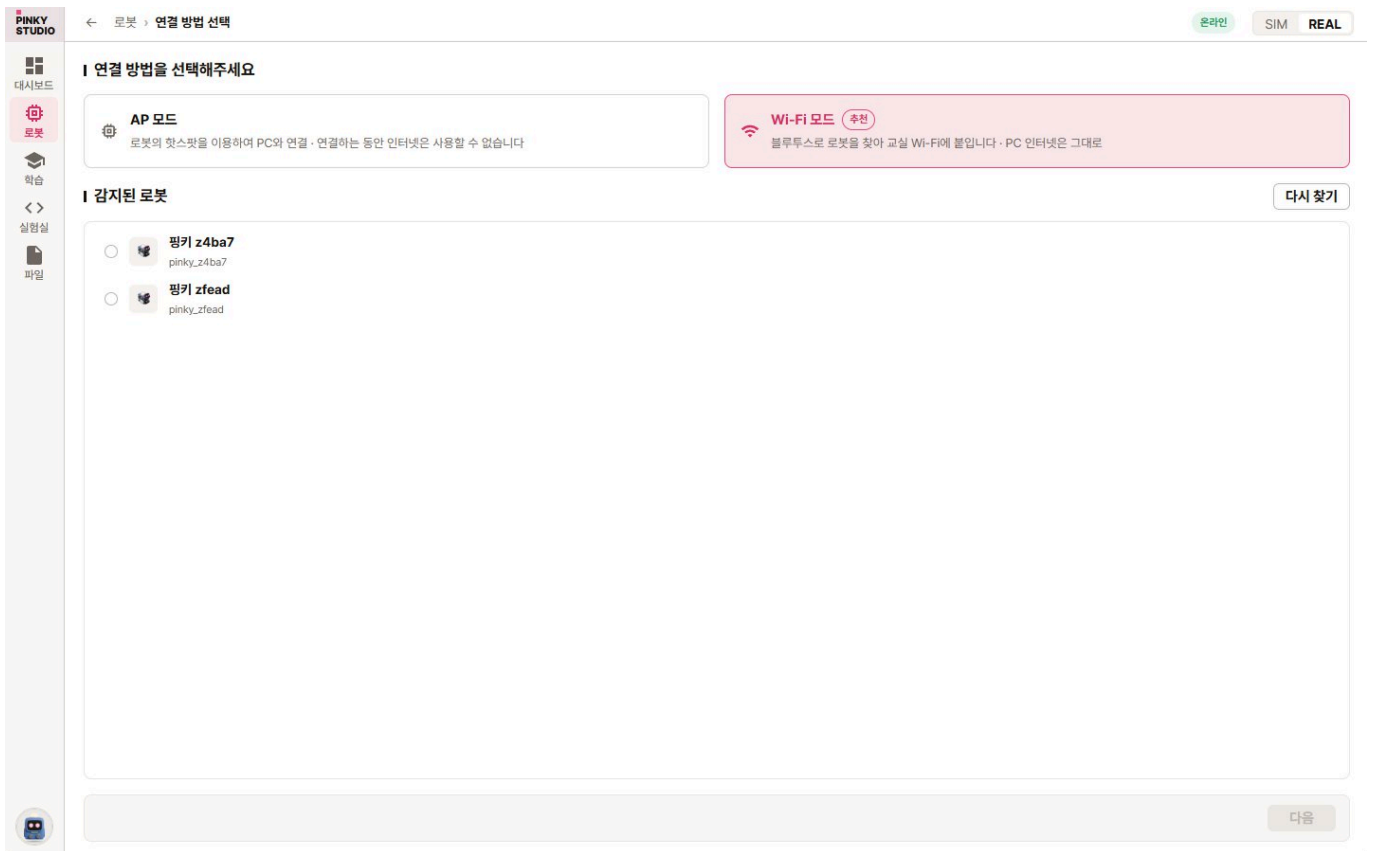
I 연결 방법을 선택해주세요



I 감지된 로봇



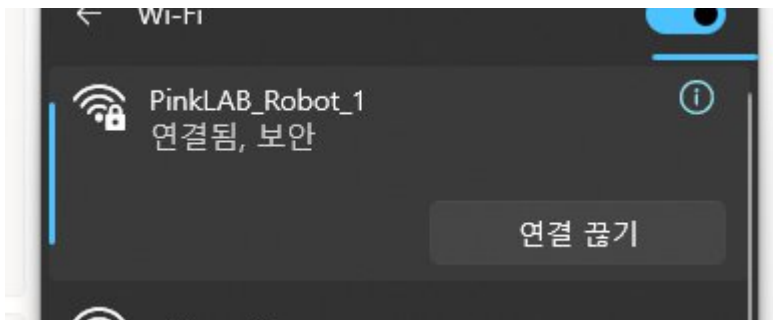
로봇 찾기를 누릅니다.



로딩 후에 감지된 로봇이 나타납니다.

아까 봐두었던 ssid (zfead) 를 클릭후 다음을 클릭합니다.

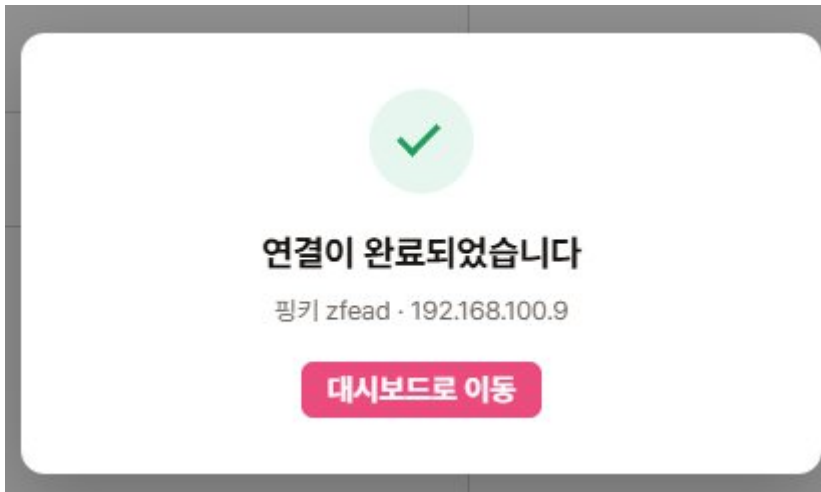
잠간의 로딩(길면20~30초) 후에 와이파이 설정 화면이 뜨는데, 안내에 맞춰서 진행하시면 됩니다.



와이파이 설정할 때는 현재 PC 의 와이파이가 무엇인지 확인해보고 로봇도 같은 와이파이로 연결해보시면 됩니다.

(예 : PC의 와이파이가 PinkLAB_Robot_1에 연결되어있다면 로봇도 PinkLAB_Robot_1로 연결해야됨)

주의 : 만약 와이파이 대역대가 2.4GHz와 5GHz로 분리되어 있는 곳이라면 2.4GHz 사용을 해주시길 바랍니다.
(로봇의 채널 이동 관련하여 대역대가 다르면 문제가 생길 수 있습니다.)



연결되면 대시보드로 이동합니다.

핑키 제로 대시보드 화면

핑키 zfead
Pinky Zero · 192.168.100.9

배터리: 8.400 V, 92% (charging)
온도: 60.1°C, CPU: 15%, RAM: 218 / 416 MB

카메라 영상 (LIVE)
640 x 480 - 5 fps

수동 주행
속도: 30, 실속 RPM L/R: 0/0, 엔코더 L/R: 0/0

바닥 IR (라인)
모션 dx/dy: 0/0, 버튼: 0/0

거리 IR (앞)
정면 좌: 2599, 측면 좌: 2993, 측면 우: 2675, 정면 우: 2385

IMU (BNO055)
방위 heading: --, roll / pitch: --, 자이로 x/y/z (dps): --, 선형가속 x/y/z: --, 캘리브 s/g/a/m: --

터치 (CST816)
상태: 터치 해제, 좌표 x / y: --, 제스처: click

LED 램프
색상 선택: --, 동작: 켜기, 브리딩, 끄기, 밝기: 127

부저
4000 Hz, 150 ms, 울리기

LCD (284 x 240)
색상 선택: --, 동작: 이미지 선택, 화면 On, 초기화, 적용

마이크, 스피커, 통신 상태

핑키의 상태와 센서를 On Off 할수 있고 정보를 볼 수 있는 대시보드입니다.

연결된 로봇의 ip를 확인할 수 있습니다.

배터리

95%

통신 상태

양호

연결 해제

연결된 로봇을 연결 해제 할 수 있습니다.

배터리

켜둔 시간 16분

charging

8.405 v

95%

로봇

온도

67.1°C

CPU

17%

RAM

219 / 416 MB

배터리 정보와 로봇 cpu와 온도 ram상태를 확인할 수 있습니다.

카메라 영상

캡처

LIVE

640 × 480 · 5 fps

카메라 영상 : 로봇의 카메라 영상을 송출합니다.



로봇을 직접 수동 주행해볼 수 있습니다. 버튼을 클릭하거나, 키보드 (uio, jkl, m,.) 키를 입력하여 조작할 수 있습니다.

(수동 주행 시 로봇이 움직이기에 로봇이 부딪히거나 떨어지지 않게 안전을 확보하신 뒤 주행하시기 바랍니다.)



로봇 바닥에 달린 센서의 정보입니다.

바닥 IR (라인)



로봇을 들면 센서 정보가 바뀌는 것을 확인할 수 있습니다.



사이드에 버튼 3개중에 눌러보면 어떤 버튼이 눌렸는지 바뀐 색상을 통해서 알 수 있습니다.

거리 IR (앞)



정면 좌	측면 좌	측면 우	정면 우
2512	2942	2653	2339

정면에 달린 IR 센서 정보를 보여줍니다.

손을 가져다 대보면 센서값이 바뀌는 것을 확인할 수 있습니다.

IMU (BNO055)

방위 heading

340°

roll / pitch

-2.9° / -2.5°

자이로 x/y/z (dps)

0.12 / 0.25 / 0.12

선형가속 x/y/z

0.03 / 0.01 / -0.20

캘리브 s/g/a/m

0/3/0/0

IMU 정보입니다.

로봇을 흔들거나 움직이면 값이 바뀌는 것을 볼 수 있습니다.

터치 (CST816)

상태

터치 해제

좌표 x / y

--

제스처

none

부저

4000

Hz

150

ms

울리기

화면이 터치되면 감지됩니다.

부저 울리기를 실행해볼 수 있습니다.

LED 램프

색상 선택

동작

켜기

브리딩

끄기

밝기 127

LCD (284 × 240)

색상 선택

동작

이미지 선택

화면 On

초기화

적용

이미지는 284×240 으로 줄여 RGB565 로 바꿔 보냅니다.

LED와 LCD를 켜고 끌 수 있습니다.

마이크

감도 25

3

초

녹음

위 재생기는 PC 스피커로 들려줍니다. 로봇 스피커로 들으려면 「로봇에서 재생」을 누르세요.

마이크 녹음 후 실행해볼 수 있습니다.

스피커

음량 30

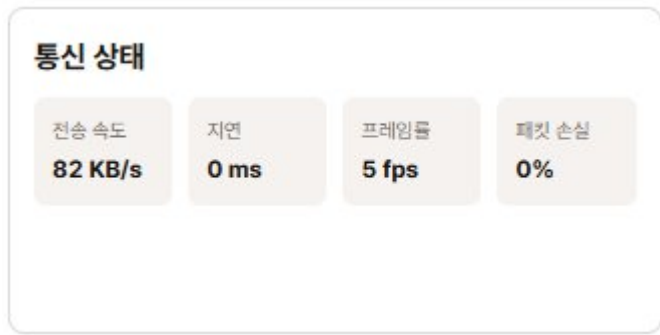
음량 체크

정지

WAV 재생

음량 체크는 짧은 소리를 내어 지금 음량을 들어봅니다. 새로 재생하면 나던 소리는 끊깁니다.

스피커를 작동시켜볼 수 있습니다.



통신 상태 확인이 가능합니다.

학습 화면

PINKY STUDIO

대시보드

로봇

학습

<>

실형실

파일

학습

안녕하세요, teststu님

학생 · Standard

수강 중인 강좌 2개

전체 4개 중

전체 완료 스테이지 0 / 70

강좌 2개 합계

이번 주 완료 0 / 7

이번 주 합계

전체 정답률 34%

전체 강좌

수강 중인 강좌

전체 강좌 목록

내 강좌

핑키 로봇 프로그래밍 기초

프로

1렐터 / 1렐터

이번 주 0 / 3 · 완료 0 / 6 스테이지 · 정답률 67%

핑키 제로 로봇 프로그래밍

제로

1렐터 / 16렐터

이번 주 0 / 4 · 완료 0 / 64 스테이지 · 정답률 0%

이번 주 할 일

핑키 로봇 프로그래밍 기초 · 1렐터

1-2

예정

핑키의 첫걸음

진행 중

2-2

진행 중

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1렐터

0 / 4 완료

최근 문제 풀이

문제 풀이 목록

아래 코드를 실행하면 핑키가 움짤하고 마는데

Pass

아래 코드를 실행하면 핑키는 몇 초 동안 갈

Fail

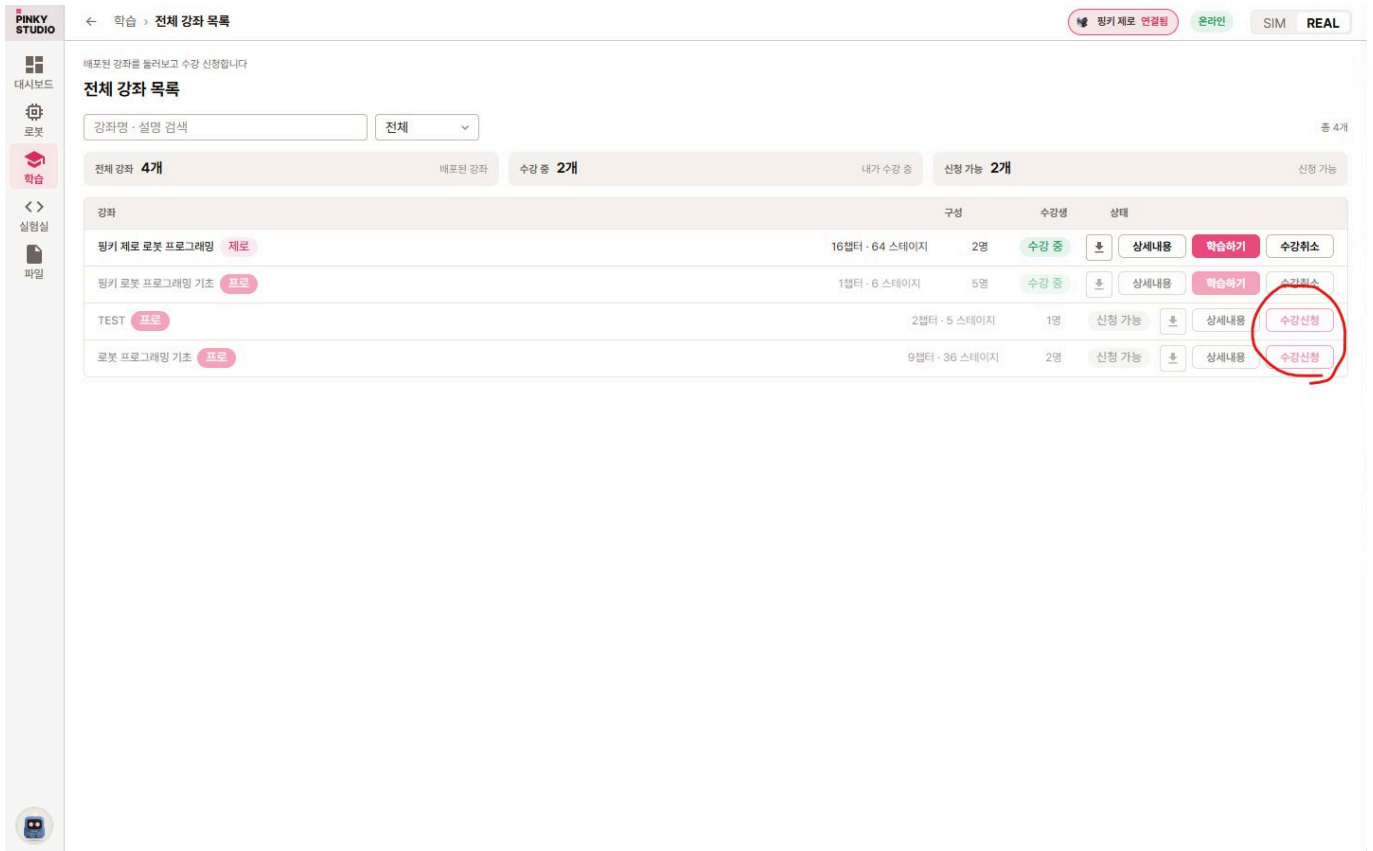
핑키를 앞으로 공장 보내는 코드는 무엇인가요

Pass

학습 화면에선 수강중인 강좌 / 이번 주 할 일 / 최근 문제 풀이 내용을 확인해 볼 수 있습니다.

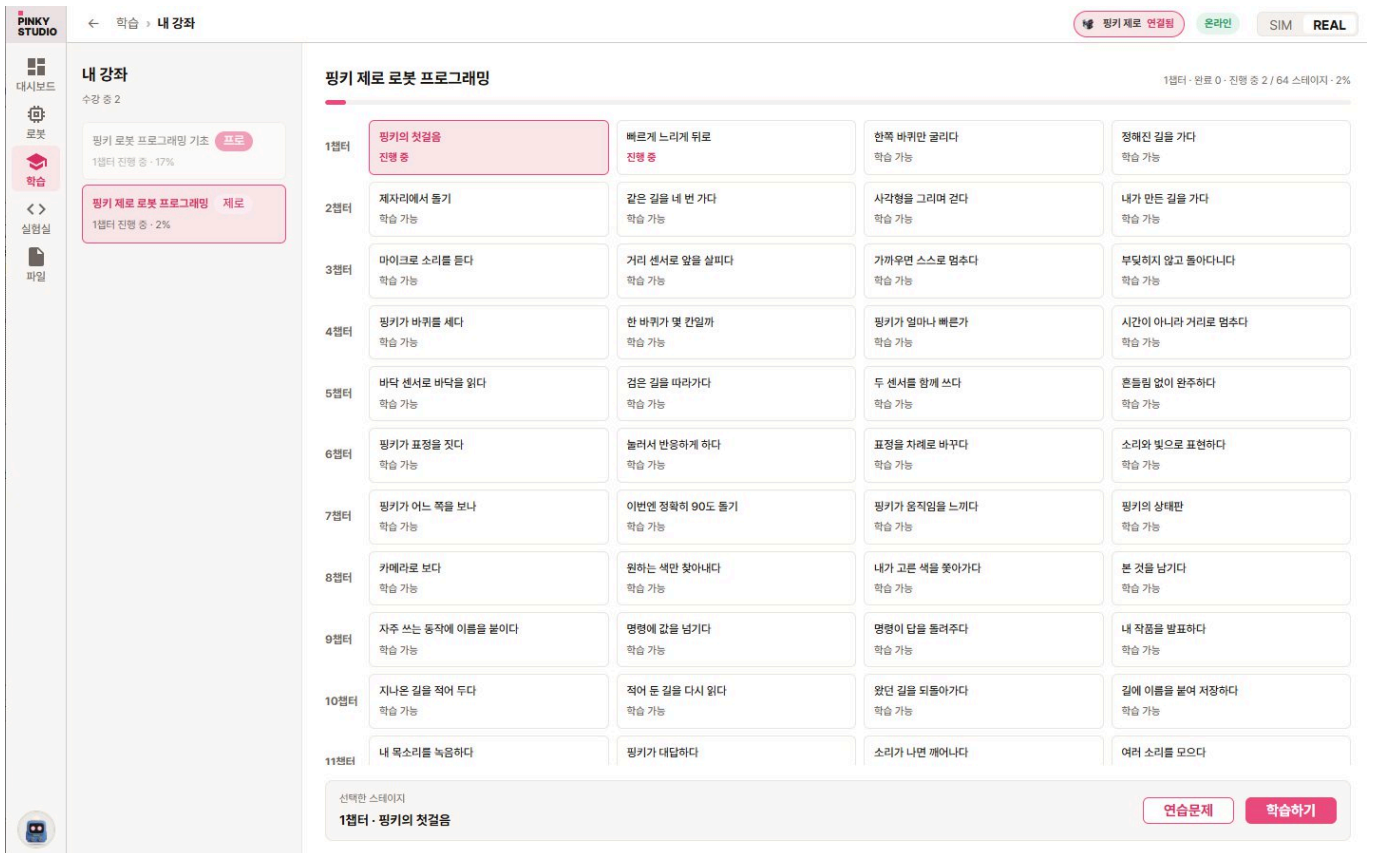
(현재 연결된 로봇이 핑키 제로라면 핑키 프로 강좌는 반투명하게 보입니다.)

아직 수강신청한 강좌가 없다면 전체 강좌 목록에서 수강신청할 수 있습니다.

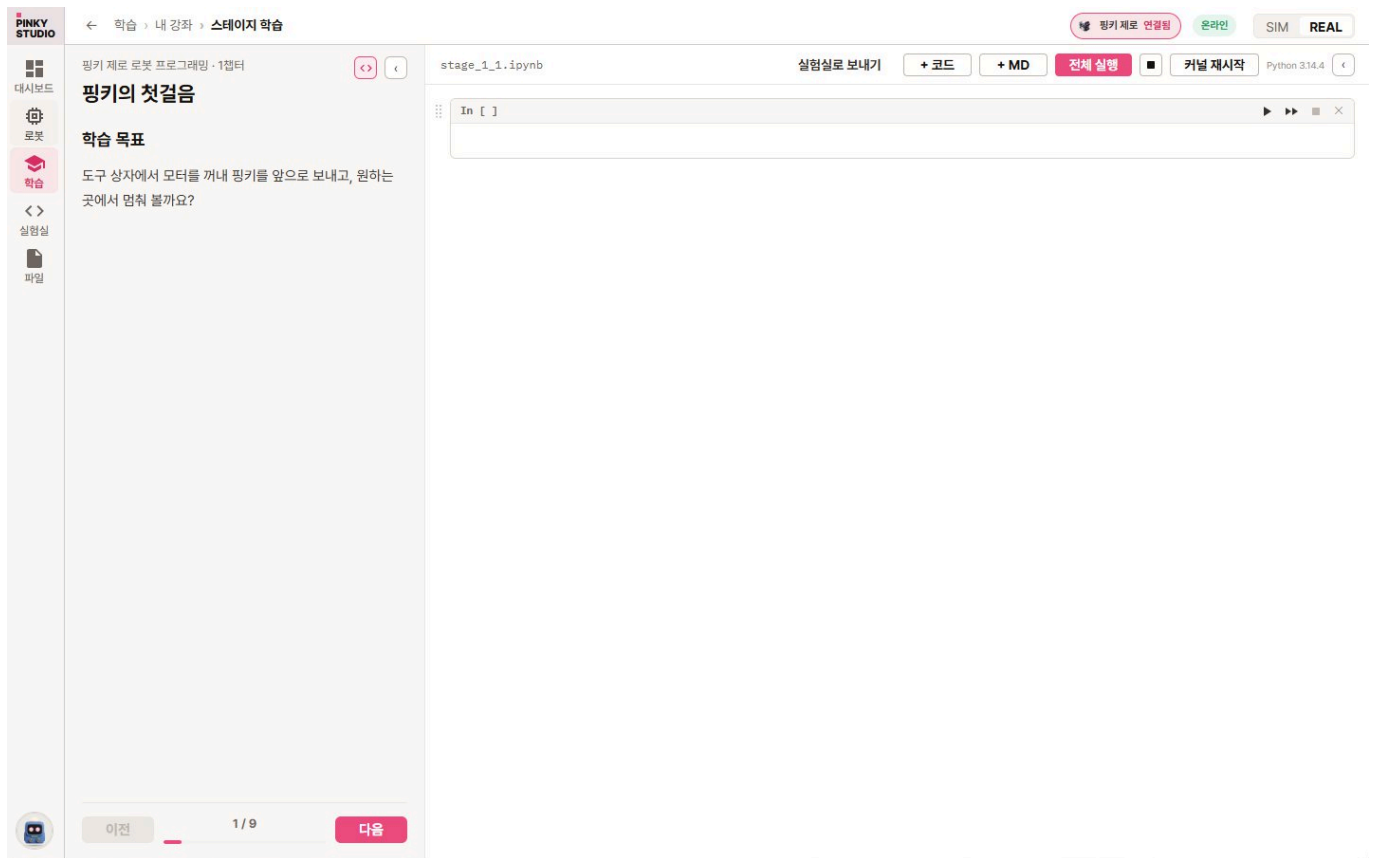


전체 강좌 목록 화면에 들어왔으면 수강신청 버튼으로 수강신청할 수 있습니다.

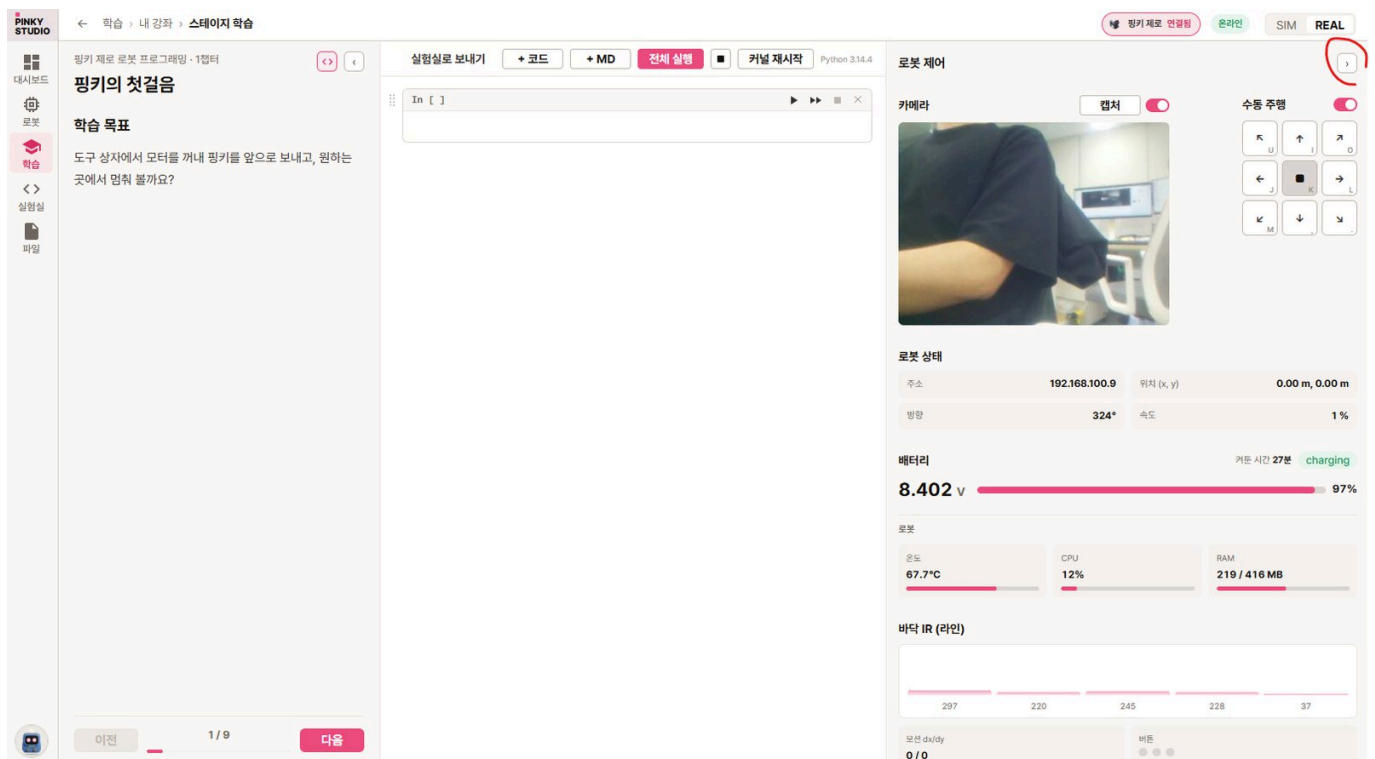
(다운로드 버튼을 누르면 AP모드 연결시 인터넷이 끊긴 오프라인 상태에서도 수강이 가능합니다.)



수강할 강좌를 누르거나 학습하기 버튼을 누르면 내 강좌 화면으로 이동합니다.



원하는 스테이지를 눌러 학습하기를 누르면 스테이지 학습 화면으로 이동 됩니다.



우측에 확장 버튼을 누르면 대시보드처럼 로봇 센서 정보들을 같이 확인할 수 있습니다.

핑키의 첫걸음

학습 목표

도구 상자에서 모터를 꺼내 핑키를 앞으로 보내고, 원하는
곳에서 멈춰 볼까요?

이전

1 / 9

다음

하단에 다음 버튼을 눌러 강좌의 다음 내용을 확인할 수 있습니다.

예시 코드 모두 맞았습니다

```

motor.set_rpm(30, 30)    # 굴리기
time.sleep(2)           # 미 슛기
motor.stop()            # 멈추라는

```

힌트 확인 코드 삽입

정답이면 초록색으로 뜹니다.

예시 코드 빈칸 1개

```

motor.set_rpm(30, 30)    # 굴리기
time.sleep(2)           # 미 슛기
motor.()                # 멈추라는

```

힌트 확인 코드 삽입

오답이면 빨간색

예시 코드 빈칸 1개

```

motor.set_rpm(30, 30)    # 굴리기
time.sleep(2)           # 미 슛기
motor.stop()            # 멈추라는

```

힌트 닫기 확인 코드 삽입

정답을 모르겠으면 힌트 버튼을 눌러 흐릿한 글씨로 확인할 수 있습니다.

정답 입력후 코드 삽입하여 셀에서 실행해보시면 됩니다.

이전 9 / 9 문제 풀기

강좌를 다 진행하면 문제 풀기 버튼이 등장합니다. 연습 문제 화면으로 넘어갈 수 있습니다.

PINKY STUDIO

← 학습 > 스테이지 학습 > 연습문제

배경

핑키 제로 연결됨

온라인

SIM

REAL

대시보드

로봇

학습

<>

실험실

파일

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터 · 핑키의 첫걸음

연습문제

0 / 3 문항

1

2

3

문제 1

이전 문제

다음 문제

핑키를 앞으로 곧장 보내는 코드는 무엇인가요?

☒ motor.set_rpm(30, 30)

☐ motor.set_rpm(30)

☐ motor.forward(30)

☐ motor.move(30, 30)

3분항을 모두 풀면 제출할 수 있습니다 · 채점은 PC에서 자동 처리됩니다

그만두기

제출

PINKY STUDIO

← 학습 > 스테이지 학습 > 연습문제

배경

핑키 제로 연결됨

온라인

SIM

REAL

대시보드

로봇

학습

<>

실험실

파일

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터 · 핑키의 첫걸음

연습문제

3 / 3 문항

1

2

3

문제 3

이전 문제

제출

아래 코드는 핑키가 움직이고 마는데, 앞으로 나아가지 않습니다. 무엇이 빠졌나요?

```
motor.set_rpm(30, 30)
motor.stop()
```

☒ motor.enable() 이 빠졌다

☐ 두 줄 사이에 time.sleep() 이 빠졌다

☐ import time 이 빠졌다

☐ motor.set_rpm 의 숫자가 너무 작다

3분항을 모두 풀면 제출할 수 있습니다 · 채점은 PC에서 자동 처리됩니다

그만두기

제출

문제를 다 풀면 제출 버튼으로 제출할 수 있습니다.

PINKY STUDIO

← 학습 > 스테이지 학습 > 연습문제 > 채점 결과

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터 · 핑키의 첫걸음

연습문제 · 채점 결과

풀린 문제 2개 다시

전체 다시 풀기

다음 스테이지

총 문항 3문항

이전 연습문제

정답 1문항

오답 2문항

정답률 33%

이번 시도

이 스테이지를 완료로 표시했습니다. 틀린 2개는 다시 풀어볼 수 있습니다

문항

문제 1

핑키를 앞으로 공장 보내는 코드는 무엇인가요?

Pass

문제 2

아래 코드를 실행하면 핑키는 몇 초 동안 갈까요?

Fail

문제 3

아래 코드는 핑키가 응뵈하고 하는데, 앞으로 나아가

Fail

문제 2 · 아래 코드를 실행하면 핑키는 몇 초 동안 갈까요?

Fail

아래 코드를 실행하면 핑키는 몇 초 동안 갈까요?

```
motor.set_xpm(30, 30)
time.sleep(2)
time.sleep(3)
motor.stop()
```

2초

내 답

3초

5초

정답

가지 않는데

AI 피드백

첫 줄만 섰 답입니다. 기다리는 줄이 두 개라는 것을 놓쳤습니다.

제출되면 채점 결과를 확인할 수 있고 문제 해설을 볼 수 있습니다.

핑키 제로 로봇 프로그래밍

1챕터

핑키의 첫걸음

완료

2챕터

제자리에서 돌기

학습 가능

문제를 다 풀면 해당 스테이지는 완료 처리 됩니다.

< 학습 > 문제 풀이 목록

평가
평가 결과
연습문제
온라인
SIM
REAL

문제 풀이 목록

총 문항 6문항 현재 기록 정답 3문항 통과 오답 3문항 다시 보기 정답률 50% 전체 기준 틀려왔기 0문항 복습 대상으로 표시함

풀이 기록

최신순 · 6건

☆	평기의 첫걸음 · 문제	09-01	Fail
	핑키 제로 로봇 프로그래밍		
☆	핑키의 첫걸음 · 문제	09-01	Fail
	핑키 제로 로봇 프로그래밍		
☆	평기의 첫걸음 · 문제	09-01	Pass
	핑키 제로 로봇 프로그래밍		
☆	핑키의 첫걸음 · 문제	08-27	Pass
	핑키 로봇 프로그래밍 기초		
☆	핑키의 첫걸음 · 문제	08-27	Fail
	핑키 로봇 프로그래밍 기초		
☆	핑키의 첫걸음 · 문제	08-27	Pass
	핑키 로봇 프로그래밍 기초		

전체 ▾

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 핑키의 첫걸음

문제 · 핑키를 앞으로 공장 보내는 코드는 무엇인가요? Pass ☆ 즐겨찾기

핑키를 앞으로 공장 보내는 코드는 무엇인가요?

☒ motor.set_rpm(30, 30) 정답

☐ motor.set_rpm(30)

☐ motor.forward(30)

☐ motor.move(30, 30)

Sim(시뮬레이션) 모드 학습

핑키 제로 연결됨

온라인

SIM

REAL

답률 50%

전체 강좌

상단에 Sim / Real 토글 버튼을 클릭합니다.

SIM 모드로 전환할까요?

코드 실행 결과가 시뮬레이터에만 반영되고 실제 로봇은 움직이지 않습니다

시뮬레이터 3D 화면 · 카메라 · 로봇 상태가 표시됩니다

실제 로봇 연결은 유지되지만 명령은 전달되지 않습니다

설정에서 이 안내를 끌 수 있습니다

취소

SIM으로 전환

sim 모드 전환 팝업이 뜹니다.

SIM으로 전환 버튼을 눌러줍니다.

PINKY STUDIO 학습

안녕하세요, teststu님 | 학생 - Standard

수강 중인 강좌 2개 | 전체 4개 중 | 전체 완료 스테이지 1/70 | 강좌 2개 집계 | 이번 주 완료 1/7 | 이번 주 집계 | 전체 정답률 50% | 전체 강좌

수강 중인 강좌 | 전체 강좌 목록 | 내 강좌

핑키 로봇 프로그래밍 기초 | 프로 | 1챕터 / 1챕터
이번 주 0 / 3 · 완료 0 / 6 스테이지 · 정답률 67%

핑키 제로 로봇 프로그래밍 | 제로 | 1챕터 / 16챕터
이번 주 1 / 4 · 완료 1 / 64 스테이지 · 정답률 33%

이번 주 할 일

핑키 로봇 프로그래밍 기초 · 1챕터

1-2 | 예정

핑키의 첫걸음 | 진행 중

2-2 | 진행 중

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터 | 1 / 4 완료

최근 문제 풀이 | 문제 풀이 목록

아래 코드는 핁키가 움직이고 마는데, 앞으로 | Fail

아래 코드를 실행하면 핁키는 몇 초 동안 갈 | Fail

핑키를 앞으로 곧장 보내는 코드는 무엇인가요 | Pass

UI 가 초록색으로 변경됩니다. (초록색 UI에선 Sim 모드 입니다.)

PINKY STUDIO < 학습 > 내 강좌 > 스테이지 학습

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터 | < > | 실험실로 보내기 | + 코드 | + MD | 전체 실행 | 커널 재시작 | Python 3.14.4

핑키의 첫걸음

학습 목표

도구 상자에서 모터를 꺼내 핁키를 앞으로 보내고, 원하는 곳에서 멈춰 볼까요?

In [] | 실행 | 중지 | 종료

시뮬레이터

연습장 | 처음 위치로

카메라 | 캡처 | 수동 주행

로봇 상태

주소	192.168.100.9	위치 (x, y)	2.00 m, 1.50 m
방향	0°	속도	0 %

이전 | 1 / 9 | 다음

다시 스테이지 학습을 해봅니다.

우측 상단에 확장 버튼을 누르면

이번에는 로봇 제어 화면이 아니라 시뮬레이터가 뜹니다.

시뮬레이터를 이용하여 로봇이 없는 환경에서도 학습 진행이 가능합니다.

다시 Real 모드로 전환하고 싶으시면 우측 상단에 SIM / REAL 토글 버튼을 클릭합니다.

REAL 모드로 전환할까요?

코드를 실행하면 연결된 핑키가 실제로 움직입니다

연결된 로봇 핑키 제로 핑키 zfead · 192.168.100.9.local

실행 전 확인 로봇 주변에 장애물이 없는지 확인해주세요

설정에서 이 안내를 끌 수 있습니다

취소

REAL로 전환

REAL로 전환 버튼을 클릭

PINKY STUDIO

← 학습 > 내 강좌 > 스테이지 학습

핑키 제로 로봇 프로그래밍 · 1챕터

핑키의 첫걸음

학습 목표

도구 상자에서 모터를 꺼내 핑키를 앞으로 보내고, 원하는 곳에서 멈춰 볼까요?

실험실로 보내기 + 코드 + MD 전체 실행 커널 재시작 Python 3.14.4

In []

로봇 제어

카메라 캡처

수동 주행

로봇 상태

주소 192.168.100.9 위치 (x, y) 0.00 m, 0.00 m

방향 0° 속도 0 %

배터리 8.400 V 98%

로봇 온도 64.5°C CPU 19% RAM 220 / 416 MB

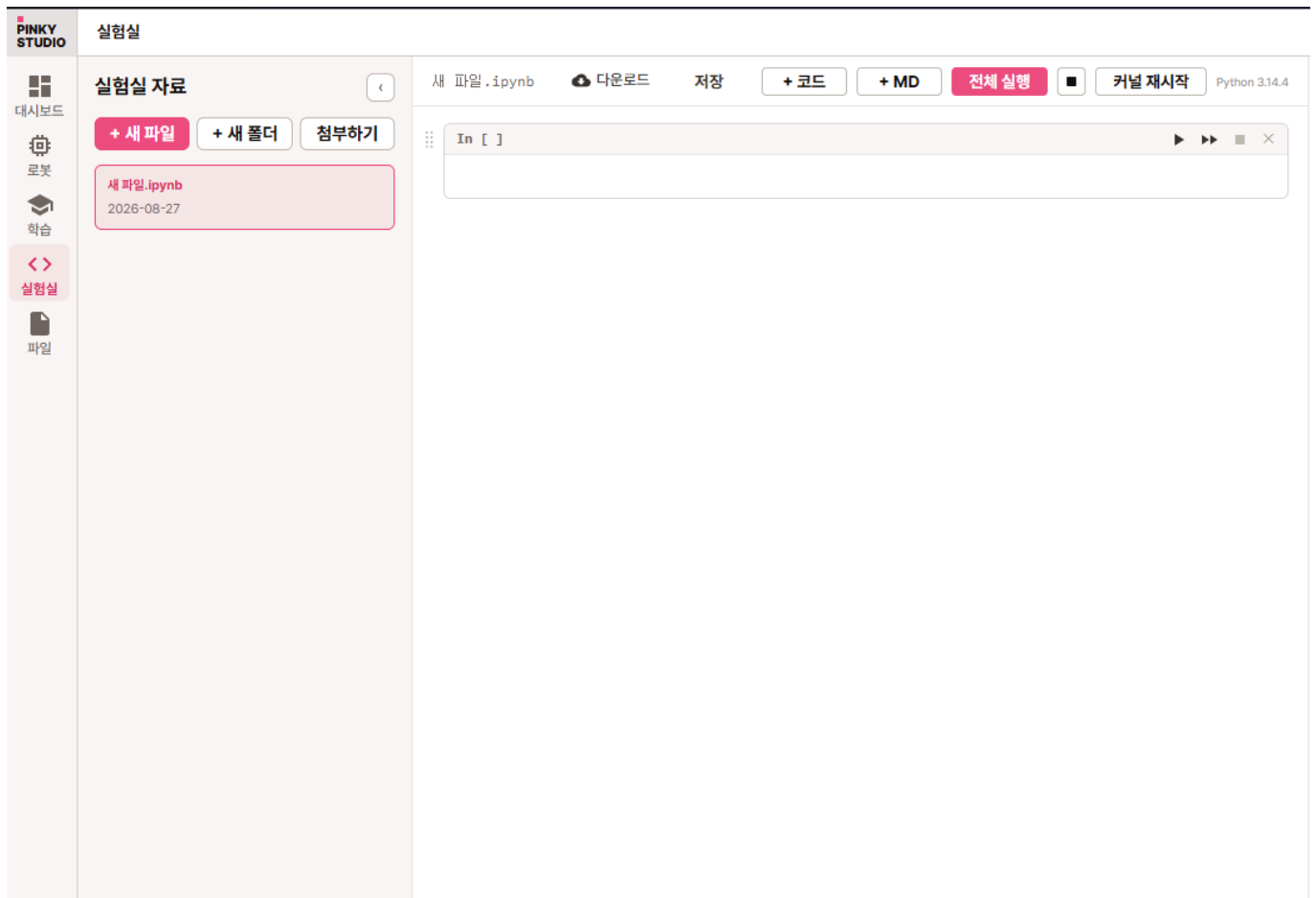
바닥 IR (라인)

모션 dsldy 0 / 0 버튼

이전 1 / 9 다음

모드가 전환됩니다!

실험실 화면



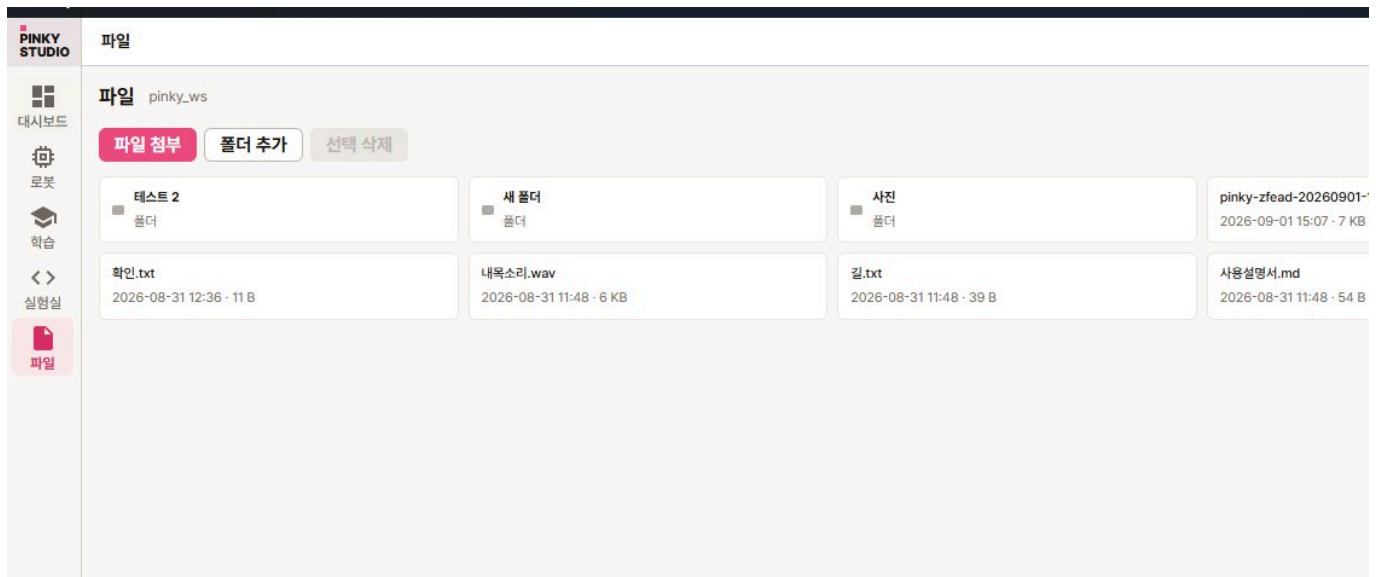
실험실은 자유롭게 개인적으로 코딩 실습을 해볼 수 있는 화면입니다.

스테이지에서 안내되는 코드와 별개로 자신의 코드를 직접 작성해서 테스트해볼 수 있습니다.



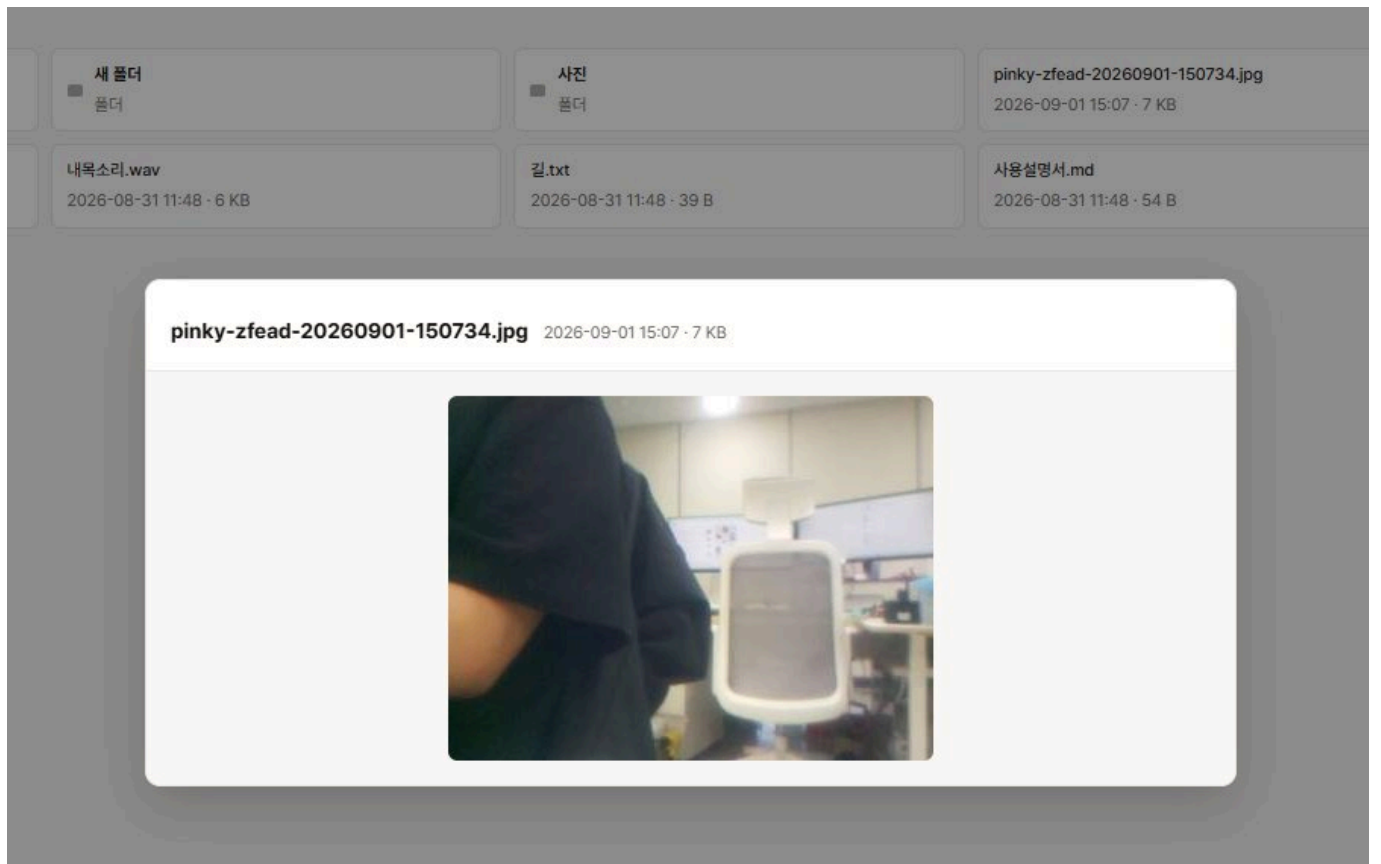
파일의 내용 변경은 파일 우클릭하여 이름변경 / 삭제 등을 진행할 수 있습니다.

파일 화면



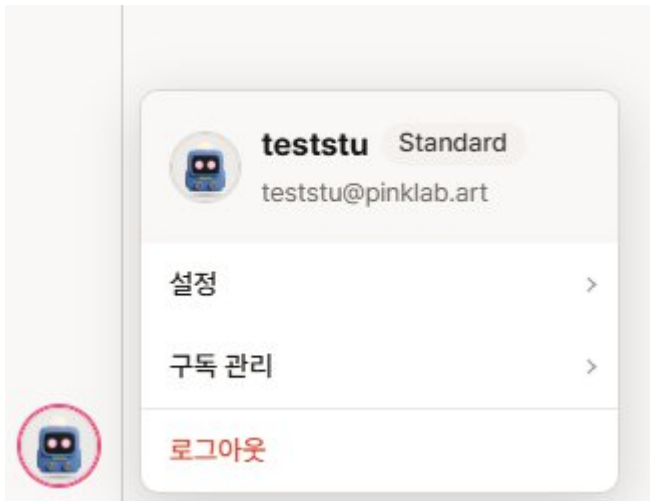
파일 화면에선 캡쳐된 이미지, 코드, md(markdown) 파일을 확인해볼 수 있습니다.

pinky_ws 라는 폴더에서 관리합니다.



파일을 더블클릭하면 팝업으로 내용을 확인해볼 수 있습니다.

설정 화면



좌측 화면에 프로필을 누르면 설정 / 구독관리 / 로그아웃 팝오버가 뜹니다.
설정을 눌러봅니다.

설정

✕

일반

언어

한국어

앱 전체에 적용됩니다 · 한국어 / English

모양

테마

라이트 / 다크 모드를 선택합니다

라이트

다크

의견

건의하기

불편한 점이나 있었으면 하는 기능을 알려주세요

건의하기

앱

현재 버전

v0.1.29 (최신 버전 : v0.1.29)

최신 버전

계정

아바타

사이드바 프로필에 표시됩니다

계정

학생 계정

teststu@pinklab.art

회원정보

이름과 비밀번호를 바꿉니다

회원정보 설정

구독 등급

Standard

구독 관리

설정 팝업이 뜹니다.

일반

언어

앱 전체에 적용됩니다 · 한국어 / English

한국어



언어를 바꿔볼 수 있습니다.

모양

테마

라이트 / 다크 모드를 선택합니다

⚙ 라이트

⚙ 다크

의견

라이트 모드 / 다크 모드 선택 가능합니다.

의견

건의하기

불편한 점이나 있었으면 하는 기능을 알려주세요

건의하기

48 · 6 KB2026-08-31 11:48 · 39 B2026-08-31 11:48 · 54 B

< 건의하기

×

앱을 쓰다 불편했던 것이나 있었으면 하는 기능을 알려주세요.
보내주신 내용은 만드는 사람이 모두 읽습니다. 다만 답장은 드리지 않습니다.

예: 코드 칸 글씨를 더 크게 할 수 있으면 좋겠어요

0 / 2000

건의 보내기

내가 보낸 건의

아직 보낸 건의가 없습니다.

건의하기를 통해서 앱 사용에서 불편한 점을 건의할 수 있습니다.

계정

아바타 사이드바 프로필에 표시됩니다	
계정 학생 계정	teststu@pinklab.art
회원정보 이름과 비밀번호를 바꿉니다	회원정보 설정

<

회원정보 설정

×

이름

확인

비밀번호

현재 비밀번호

재설정 비밀번호

재설정 비밀번호 확인

확인

회원 정보 설정에서 이름과 비밀번호를 수정할 수 있습니다.



PinkLAB YouTube Channel

PinkLAB Studio — Robotics, AI, ROS2 and more!

 **Subscribe on YouTube**

https://www.youtube.com/@pinklab_studio