

9月3日

継続2年目グループ ボール運びロボットの完成&競技練習



いロボットは完成しましたか。今日は第1回の競技をやりたと思います。何回も練習して不具合を直していきましょう。



後ろに落とす筒が長すぎて枠からはみ出してしまうからもう少し短くしてみよう。



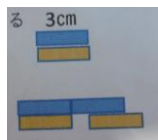
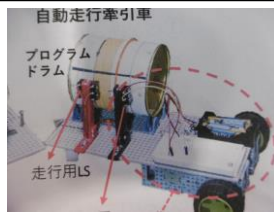
軽いピンポン玉は拾えるけど重いゴルフボールを拾う工夫をしないと。



今日の最高得点は21点の河崎君

継続3年目グループ 自動走行車パフォーマンスカーの調整と走行テスト

9月でパフォーマンスカーの自動走行牽引車を完成します。来月から創意工夫展の制作に入るので、アイデアを考えていきましょう。

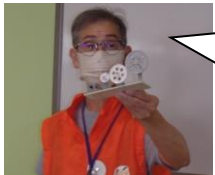


プログラムドラムと走行用LSの接触部分を少しずつ調整して、3メートル走行、Uターンして、停止20秒、出発点に戻る。微妙な調整なので難しかった。



9月10日

新規グループ モーターとプーリーを使った工作



プーリーは、モーターの回転速度を変えたり、回そうとする力の大きさや回転の向きを変えたりすることができます。原理を知って使い方を身につけましょう。



プーリーの大きさで速さや力が変わることがわかった。もっと大きなプーリーを使ってみよう。



ネジがたくさんで、しめ過ぎると回らなくなるのが難しい。パーツも多く場所を間違えそうで大変だった。



中学生グループ 光センサーと超音波センサーでロボットを動かす



超音波を使ってロボットを動かすことができた。

Mボット2がもっている機能(音、光、色センサー)を使いこなして動かします。例えば色センサーを使い荷物を選別したり色分けした導線を動くようにできます。



反復処理や条件処理を学習した。条件を自分でプログラムにするのが難しかった。



センサーで検知、音を鳴らして進むなどの流れがうまくできた。光センサーを使いこなしたい。