

ブロックサイエンス 2024 10/2 第 13 回授業(新曽) 4 年目

反省会 & 超音波ミッションに挑戦

RoboRAVE 東京大会に出場しました。まずは反省会です。他のチームの良かった点、自分たちのロボットの良かった点などを考えてもらいました。

前進させるとキャスターが引っかかってゴールが出来なかったのがバック走行でゴールさせるなど、その場での対応がとても素晴らしかったです。また他の競技を見学して来年行うチャレンジの参考になったと思います。みんないろいろなアイデアや工夫をしていたのでぜひ来年の参考にしてください。

後半は超音波センサーの続きです。超音波センサーを使ったミッションに挑戦します。

ミッションは「危険を感知」、「行ったり来たり」、「かるがも親子」の3つです。みんなで協力して挑戦します。

「危険を感知」では壁に接近したらロボットが止まります。前回の内容でクリアできます。フォースセンサーのときに同じような動きをしたのでそのワークシートでプログラムを確認する子もいました。プログラムを作りながら思い出して進めていき、すぐにクリアできました。

次に「行ったり来たり」のミッションです。このミッションでは動作を繰り返し実行します。





「危険を感知」ではモーターを時間や距離を指定せずに動かしましたが、このミッションでは指定した分だけモーターを動かす命令と組み合わせて作る必要があります。

思ったように動かないときはセンサーやコードが差さっているポート、プログラムの数値などにミスがないかを確認しながら試行錯誤することが大切です。

最後のミッションは自分についてくるロボットを作ります。要領を得たみたいで3人とも順調にプログラムができていました。

ついてくるロボットが完成すると、子どもたちはその動きを楽しんでいました。

それでは、次回をお楽しみに！

エルプレイス
代表 玉水 亘
<http://www.lplace.jp/>