

## 第12回 感想・質問（ロボット講座・受講生）

学年	感想・質問
小6	直線や円、波線のコースを走らせたときに、それぞれ一度ずつでも、うまくいったので、とても嬉しかったし、楽しかったです。でも、円を走らせるときに、まだまだカクついた動きになってしまうので、調整していきたいです。そして、家でも半径 25 センチの円や、直線のコースを作って、センサー3 つで練習してみたところ、円がうまくいくと、直線ができなくなり、難しかったです。次回は、3 つ目のセンサーも活用して、より早く、正確に走れるロボットカーにしていきたいです。
小6	自分で一番良いプログラムカーを作るようになって、いろいろなところをアドバイスされながら、少しずつ少しずつ問題点を解決することができたので、これからも続けて、きれいに、そして速い車を作りたいです。
小5	今日真っすぐ走らせるプログラムを実行して走らせたら、うまくまっすぐ進むことが出来ませんでした。原因が分かって良かったです。Duty 比を変えたりして工夫しました。 次回は 3 つのフォトセンサーを使って真っすぐ走らせてみたいです。
中1	今回線の上を走ってくれて感動した。あの蛇行しているコースをクリアできるよう家でもいろいろ試行してみようと思う。
小5	今日はデューティー比やセンサーの感度を変えてようやく直線コースも円もジグザグも完走できたのでうれしかったです。 時計回りが出来て反時計回りが出来なかったのはセンサーの感度を変えることで治りました。今回はうまくできたのでとても楽しかったです。
中1	今回のロボット講座ではロボットをまっすぐに走らせるために調整をしました。左側に曲がらないように 40 対 100 くらいにしました。センサーをつけてもっと正確に進むようにしたいです。
中2	直線が走れるようになりました。だけど、まだ曲がった線を走れるようにはしていないのでセンサーの位置や感度を調節して曲がった線も沿って走れるようにしていきたいと思います。
中2	今回は、あと光センサーを調整するだけまでやることができたから、次回までにセンサーの調整を終わらせたい。
小5	センサーがうまく作動しないこともあり改善していきたい他にもっとプログラミングやデューティー比などを改善していきたい
小5	センサー系(特にフォトセンサ)がよくわかりません。

## 第12回 感想・質問（ロボット講座・保護者）

学年	感想・質問
小5	試行錯誤の中で低速度であれば全コース完走できたので子供も楽しかったようです。