

## 第13回 感想・質問（ロボット講座・受講生）

学年	感想・質問
小6	<p>自分でプログラムカーを改良して行って、とてもうまく行かないなと思いました。</p> <p>変えても変えても良くはならず、たまには更に悪くなるときもありました。</p> <p>しかし、今回でセンサーを3つにしたので、更に精密な操作ができるようにしたいです。</p> <p>プログラミングをしていたら、センサーの光が1つ、両方とも消えてしまいました。</p> <p>そのセンサーに関する配線はすべてさし直しや入れ替えを行っても、改善しませんでした。 どうすればいいか教えてください。お願いします。</p>
中2	<p>ロボットが直線をうまく走れてとてもうれしかったです。曲線はまだ走れなかったりすることがあるので走れるように調整したいです。曲線を曲がるときにカクカクならないよう調節しようと思っています。</p>
小5	<p>今日はフォトセンサーで真っすぐ走らせてみようとしたら、コースアウトしても走っていたので冬休み中に修正してちゃんと真っすぐ走らせたり、黒い線の円を走らせてみたいです。</p>
小6	<p>12回目の感想文を書くのを、忘れてしまいました。13回目の感想文は、きちんと書こうと思います。今回はセンサ2つでうまく行かなかったの、センサを3つにしてみました。ですが、プログラムを書いても、走らせるときと違うので、うまく行きませんでした。真っすぐに行けなかったり、ずれたときには、修正しても行き過ぎて、コースから外れてしまいました。なので、先生の言ったとおりデータを取るのが大切だと思いました。</p> <p>絶対にロボット講座でも一位を取りたいです。</p>
小5	<p>曲線コースと直線両方完走できてとてもうれしかったです。</p> <p>直線コースはどこをどう改善すればよいかわからなくなってきましたが曲線コースはまだ改善の余地あります。これからもプログラムを極めていきたいです。これからはいかに早く正確に走れるかを研究してタイムを早くしたいです。</p> <p>あと少しですがよろしくお願いします。</p>

## 第13回 感想・質問（ロボット講座・保護者）

学年	感想・質問
小5	<p>電気回路に詳しくないためケーブルの不具合など、原因が見つけられず時間だけが過ぎてしまい、競技会までに間に合うか心配です。ロボットカーが暴走してしまうのですが、フォトセンサーの調整と Duty 比の最適値を見つけるのがなかなか難しく思います。次回はライントレースできるよう冬休み中に子どもとプログラム修正などに取り組んでいきます。</p>
小6	<p>センサを3つにしてみたときの制御を考えたいということからプログラムを訂正していますが、それ以前に走行が不安定になってしまい、子どもは随分迷っている状況です。前回は良い走行ができていただけに残念です。引き続き制御された走行ができるプログラムになるように考えてもらいます。</p>
小5	<p>実際にコース上で動かせる様になると楽しくなる様で積極的にプログラムの修正と試走を繰り返している子供の姿を見て安心しました。</p> <p>自分なりに考えて工夫を試してみるというサイクルが学習できたようです。</p>