

第14回 感想・質問（ロボット講座）

学年	感想・疑問
小6	今回もたくさんわからないところがあったけれど、少しずつ解決していくことができたので良かったです。次回最後の調べの後、せめて「完走」を目指して、頑張りたいです。
中2	次回は安定してコースを走れるように調整していきたいと思っています。～線やカーブの時にスピードをさげる以外に安定して曲がれるようにする方法はありますか？ 3つのうちの真ん中のセンサーを前に出したらよいでしょうか
小5	書くのが遅くなりすいません。今回はコースに車を走らせて大きなカーブは走れましたけど細かなカーブはうまくできませんでした。次回細かなカーブを走らせるためにデューティ比を変えて走らせてまた出だす
小5	どう調整すればよいかわからない。
小6	13回目の課題を書くのを忘れてしまいました。今回学んだことは、ラインから外れてもラインに戻れるようにするためのプログラムを学びました。自分は、ラインから出てもラインに戻れるようにバックするプログラムを書くかと思いましたがうまく行かず、ゆっくり進むプログラムを書くことにしました。
中1	試行錯誤しているのですが動きがジグザグになってしまい、スピードが遅くなってしまいます。なので、滑らかに修正できる方法を教えてください。
小5	3個目のセンサーを付けて2個の時よりもプログラミングが難しくなっていてプログラムを組むのがとても大変でした。
中1	今回はいろいろ試行錯誤してカーブを完走することができた。また、直線でもいい感じのバランスを見つけることができた。なので、今後はカーブのコースをより早く走ることができるようになりたいと思いました。

第14回 感想・質問（ロボット講座・保護者）

学年	感想・疑問
小6	子どもが考えて何かをしたい様子が見て取れますが、漠然とした中にいるため具体的に何をしてもよいか定まっていなように思います。条件の範囲が広いことは有り難いですが、その中から可能性を見出すことがまだ難しく、そうであることを知れたのは良かったです。
中1	単身赴任で離れている為、家で一緒にやることが出来なく、本人も苦戦しているようです。アドバイスがあればお願いします。