

第10回 感想・質問（ロボット講座・受講生）

学年	課 題・ 回 答
中2	今回第十回の講座の中で、超音波センサを使い、壁にぶつからないようにするクランク走行を、正しく動作させるために試行錯誤し、プログラミングができました。長い試験コースは途中で壁にぶつかってしまったけど、短い試験コースは壁にぶつからずに、最後まで動かすことができたので嬉しかったです。長いコースでは、いつも同じ場所で壁にぶつかって車が止まってしまいました。それにどのような原因があるのかが分からなかったなので、次回受講した際には、その原因を突き止めて、無事に最後まで車を走らせたいと思いました。受講中に途中で充電が切れてしまい、しばらく充電することになったので、次回はしっかりと充電してから受講したいです。
中3	デューティ比から見直して真っ直ぐ進むようにしたいと思います。
中3	クランク走行、あやしかったけど、一応コースは完走できた。次は、もっとスムーズに動けるように調整したい。
小5	質問なのですが、ロボットの練習をしている中で、前側の超音波センサーの距離出力がずっと3.5~3.6 cm になったりしているのですが、(目の前に壁はないのに)何かのバグなのでしょうか？それとも配線やプログラムが悪いのでしょうか？
小6	超音波センサーの反応が悪くてクランク走行の時間が短くなってしまったのが悔しかった。でも、配線の接触がよくなかったのが原因と分かったのがよかった。

第10回 感想・質問（ロボット講座・保護者）

学年	課 題・ 回 答
小6	超音波センサーのトラブルがありましたが、最後まで諦めずに取り組んでいる姿に、成長を感じました。