

第12回 感想・質問（ロボット講座・受講生）

学年	課 題・ 回 答
中2	今回の講座では、3つの赤外線センサを使って黒い線の上を走らせるプログラムを組んだ。まずは左右の2つの赤外線センサだけを使ってプログラムを組み。そこでは、デューティー比をうまく調整出来たり、ブレーキをなくしたりして長いコースを完走することができた。しかし次に、3つの赤外線センサを使ったプログラムでは、真ん中の赤外線センサに曲がり角があることを先に感知させて動作を早くしたり、曲がり角がないときは車のスピードを上げるなどのプログラムを組み、それ以外の2つの赤外線センサのプログラムは全く同じにしたが、今度は上手くいかずに、コースを最後まで走り切ることができなかった。車のスピードが速すぎて曲がり角があったときに減速しきれなかったの原因だと思い、全体的にデューティー比を小さくしてもう一度試してみたけれど、まだ曲がる時の反応が間に合わずに曲がり切れなかったりしたので。何が原因なのかがよく分かりませんでした。
小6	黒い線の上を走行してロングコースのクリアを目指しましたが、細かなS字のところが上手くいきませんでした。プログラムやセンサー位置を調整していますが、もう少しだと思います。次回は完走したいです。

第12回 感想・質問（ロボット講座・保護者）

学年	課 題・ 回 答
小6	黒い線のロングコースの完走を目指しましたが、未だに走破できていません。しかし、本人なりに考えて調整を繰り返し、諦めずに取り組んでいるので、次回は完走できたらなと思います。