

第14回 感想・質問（ロボット講座・受講生）

学年	課 題・ 回 答
中2	今回の講座を受けて、クランク走行を修正・改善することができました。前にライントレースは一応完走することができたので、まだ完走ができていないクランク走行のプログラムを組みました。なぜか二回目の右に曲がる壁のところでいつも引っかかてしまったので、原因を解明して次回修正したいと思いました。しかし、一回目の右に曲がる壁のところでは普通に曲がれていたため、何か違うところがあるのかなと疑問をもちました。その点にも着目していきたいです。ライントレースでは、直線で何回も方向の修正を行ってしまっていました。これを直線で、まっすぐ走っていないことが原因だと考えたので、デューティー比を調整して改善したいです。次々回が競技なので、次回までに、ライントレースクランク走行ともに完走させることができるように頑張っていきたいと思いました。
中3	まだ遅れていて、遅れを取り返しきれっていないが、数値やプログラムを調整して、うまく走れるようにしたい。
小6	前回までは黒いライン上のコースの完走ができませんでしたが、今回はじめて完走できました。デューティー比やフォトセンサー位置を前回のテスト走行の結果を考えながら調整してきましたが、ようやくうまくいきました。 次の超音波センサーのクランク走行も完走できるようにしたいです。

第14回 感想・質問（ロボット講座・保護者）

学年	課 題・ 回 答
小6	今回はじめてライントレースコースの完走ができました。本人と試行錯誤を繰り返してきたので、走破できた時の達成感は忘れられないです。 最後まで自力で乗り切ったことは、本人にとって大きな収穫になったと思います。次なる超音波センサーのクランク走行は、残り1回の講義での調整になりますが、最後まで諦めずに挑みたいです。