

9月7日

2年目グループ ボール運び競技①&創意くふうアイデアシート



第一回目の競技会を始めます。最終の手直しをいっかりして挑戦しましょう。終わり次第創意くふうのアイデアを考えます。

第1回競技会開始

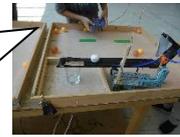


コップの高さと落とすレーンの高さを合わせてスムーズにコップに入るようにしたい。



蒼也 21点
暁登 16点
花菜 21点

拾うときに跳ねて外へ出てしまうので後ろにパイプのように連ねてコップをつけて入りやすくした。



RB2 グループ 玉入れ競技①・箱積みロボット競技①&創意くふうアイデアシート

玉入れと箱積みの得点を確認します。ピンポン玉を瓶に入れたら一つ1点、三つの瓶に入れたら+10点、二つなら+5点です。



ピンポン玉を瓶に落とすレーンに問題を見つけたのでスムーズに通れるように工夫した。



アームの長さを計って瓶と台車の距離を決める必要がある。



74秒を残して30個のピンポン玉を三つの瓶にいれ40点。プラス残り時間のポイントあり。やりました！！



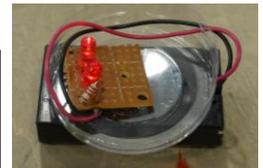
箱積みロボット葉山指導員の試作品ができました。挑戦者西村君天野君頑張ってください。

9月14日

1年目 LED ランタンの制作 (電子工作)



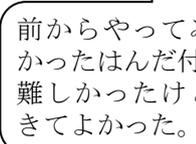
LED という電気を流すと光る部品を使ってランタンを作ります。ハンダ付けの技術を身につけましょう。半田ごてが熱いのでやけどに気をつけて作業しましょう。



LED も赤黒コードもつけるのが難しかったけど、うまくついてよかった。



ハンダ付けは、難しい。紙コップの穴あけがうまくできてよかった。ティッシュペーパーで光がやわらぐことを初めて知った。



前からやってみたかったはんだ付け、難しかったけどできてよかった。



ハンダ付けが難しく、つけたところがとれてしまうこともあったが、明かりがついてよかった。

ハンダ付けで位置がずれて難しかった。かざりがきれいにできてよかった。



PG グループ センサーを使った制御の方法の学習



センサーの情報を読み取り、その値で条件分岐すると動きを制御できます。繰り返しループの中にセンサーの読み取りと条件分岐を組み合わせると、連続して動けるようにしましょう。



黒い線にそってロボットを動かすことを初めてやった。色の読み取りがちょっとした変更で出来たり出来なかったりするの、いろいろ試したい。



ライントレースをする仕組みやブロック定義の仕方がわかった。プログラムは、数字が少し変わるだけでうまく動かなくなるので難しい。「もし~なら~でなければ」のブロックでいろいろな制御ができることが分かったので、これからのプログラミングに活用していきたい。