

# シニアロボット教室（プログラボ茨木） 2018.1.17~2018.2.21 6回コース

第3回

【カリキュラム】

シニアロボット教室新聞 No3  
OTM事務局

①	1月17日	オリエンテーション 1. 追手門学院大学 経営学部 准教授 中野 統英 氏 ご講演 「コンピュータと社会の関わり」 2. LEGO マインドストームEV3の使い方
②	1月24日	モーター制御の理解 地球から火星の石を持ち帰ろう！（プログラボMission1）
③	1月31日	超音波センサーの理解 火星を探索しよう！（プログラボMission2）
④	2月7日	カラーセンサーの理解 火星に電車を走らせよう！（プログラボMission3）
⑤	2月14日	修了課題 ベーシック協議に挑戦！
⑥	2月21日	まとめ 1. 修了課題実践 2. 追手門学院大学 中野准教授より、講評と修了証授与

【参加者】

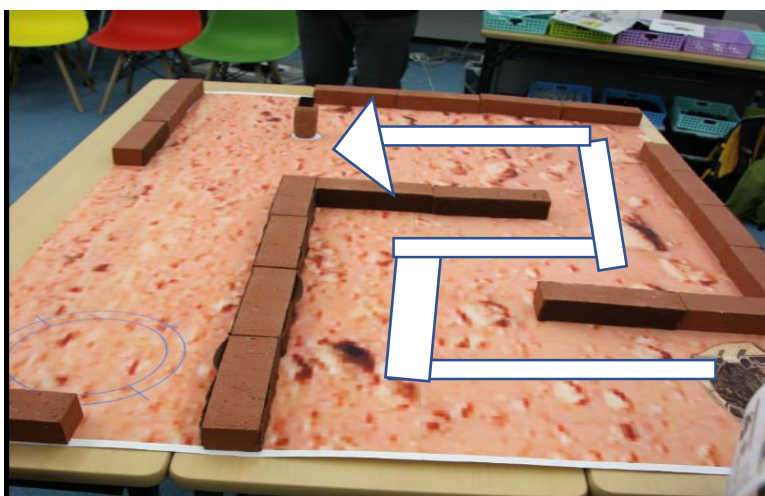
年齢	人員
60-65	5
66-70	5
70-75	1
合計	11

第三回 1月31日（水） 10:00~12:15

- 超音波センサーの理解
  - タッチセンサーの理解
- 火星を探索しよう(プログラボMission2)

## 【1時間目の授業】

今回のミッションは、「超音波センサー」と「タッチセンサー」を使って、前週習ったモーター制御の「前進」「右回り」「左回り」「後退」「回転」「秒数設定での可動」などを織り交ぜて、下記写真右下からスタートさせて、そのまま左へ「超音波センサー」か「タッチセンサー」を使って「壁に当たる前00cm」でストップして90度右回転して、なのか？、壁に当たって数秒バックして右に90度回って、か？など、前週まで習ったものと今回のセンサーの動きとを織り交ぜて高度なテクニックの必要なミッションでした。



初めは皆様、中々手こずっておられました。最後は全員ミッション達成でした。

又、ミッションを達成された方は次の多彩な動きを考えられて、プログラム入力して、ぶち当てバックして、ストップして暫く「休息」し、回転させてなど、ユニークな動きを取り入れて拍手喝采も有りました。

# 「超音波センサー」と「タッチセンサー」の組立取り付けです！



各センサーの取り付けには、細かい部品も多くI-Padで図面を見ながら全員で組立と、試運転し今回のミッションへの挑戦です。

<超音波センサーとは>

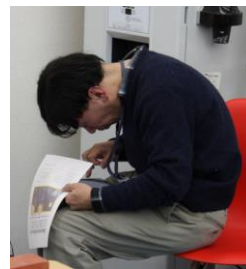
人間の耳には聞こえない高い音(超音波)を使って、物体との距離を測ることができるセンサーです。

<タッチセンサーとは>

真正面に付いている赤いボタンが、押されたかどうかを判定する事ができる。味ノットが物体に当たった事を調べる事ができる

**さあ！ミッションの開始です！**

**今回はちょっと難解だよ、しかし大丈夫！**



自分の思いと、入力命令と違い中々、上手く動いてくれません。



**今回の「受講生」の皆様です！次週も宜しくお願いします。**

