もののしくみ研究室



2020年度7~9月スケジュール







11日(土)

18日(土)

1日(土)

22日(土)

12日(土)

26日(土)





 $\Diamond 14:00 \sim 15:30$

16:00

 \Diamond 18:00 19:30

URC2020アイデアコンテスト参加者募集中!!

2020年アイデアコンテストのテーマが発表されました。今年のテーマ は『自然保護』~身近な自然を守るロボットの開発~。個人エント リーだけではなく、お友達、ご兄弟でのエントリーも可能になりました。 昨年に引き続き今年も入賞目指して頑張ろう!!

また、ペンちゃんのお便りによるロボットコンテストにおいて、本部校 の生徒が製作した『TOYメデューサ』が見事入賞しました!おめでとう ございます☆作品は下記のURLより閲覧できます。

https://robot.gakken.jp/works

ANNIE..GLOBAL EDUCATION なかざわ・塾 本部校 豊橋市西幸町笠松195-1 TEL: 0532-38-0525

★★★各コースカリキュラム★★★

第4回

ブルドーザー の製作

第5回



★主な内容★

DC モーターを使って、前後・左右に自 在に進む車を製作します。加速度セン サーをリモコンのように使い、ブルドー ザーが思い通りに運転できるようになっ たら、荷物を押し出す競争をします。

コースをめける車

コントローラーで操作 するブルドーザー

★主な内容★

エレキギター の製作



フォトリフレクタを使用して音階をつく り、独自でデザインしたギターを製作し ます。音楽もプログラミングして、最後の 発表会を盛り上げます。

フォトリフレクタを

2時間目

自分でデザインした エレキギターの演奏

第6回

小犬型 ロボット の製作



★主な内容★

サーボモーターを3個使用した、歩行型 ロボットの登場です。歩行の基礎となる 「重心」に着目して、4足歩行の自然な 動きを再現できるように工夫します。

1 麻畑目

サーポモーター×2の 大型ロボ

2時間目

サーボモーター×3の 犬型ロボとデザイン

第4回

トランスポーター カーの製作



★主な内容★

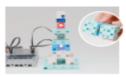
第3回で製作したライントレースカー を、自動で荷物を運ぶトランスポーター カーに改造します。荷物の運び入れや 車の進行は、複数の関数を使って制御

ライントレースカーの

トランスポーターカー の改造

第5回

暗号受信機 (光通信機) の製作



★主な内容★

信号によって情報を受け取る「通信」 のしくみを学びます。光センサーで受け 取った信号を解読する暗号受信機を襲 作し、LFDを占行させたり曲を演奏し たりするロボットを作ります。

1時間日 光の観号受信機

パーコード・オルゴール

第6回

生物模倣 (虫型ロボット) の製作



★主な内容★

イモムシやアリの生態をとらえたロボッ トを製作します。まずは生き物の動きを よく観察し、どうしたらそれが再現でき るか仮説を立てて検証していきましょう。

1時間日 イモムシ型ロボット

2 mm = アリ型ロボット

🍱 アリの右曲がり歩行

第4回

スマート ホームの 研究



★主な内容★

パソコン操作でドアが開閉したり、照明 がつく便利なスマートホームつくりま す。侵入者がきたら画面に警告をしてく れる、防犯システムも開発してみよう。

スマートホームの開発 防犯システムの開発

見守りシステムの開発

第5回

歩行と進化の 研究 (恐竜編)



★主な内容★

★主な内容★

サーボモーターを8個使い、四足歩行の ステゴサウルス型ロボットと、二足歩行 のティラノサウルス型ロボットを作りま す。ダイナミックな動きで歩行の進化を

四足歩行ステゴサウルス型 ロポットの開発

二足歩行ティラノサウルス 型ロボットの開発

直立二足歩行ロポットの

自力で起き上がるロボット

第6回 歩行と進化の 研究 (直立二足歩行編)



マスターコースではペンギンの二足歩 行を学びましたが、ここではヒトの直立 二足歩行の難しさを学びます。8個の サーポモーターで関節の動きを再現し ます。