

もののしくみ研究室

2021年度1～3月スケジュール



1月	8日(土)	29日(土)
2月	5日(土)	26日(土)
3月	12日(土)	26日(土)

開講時間

Developer コース (1年目)	14:45 ~ 16:15
Master コース (2年目)	14:45 ~ 16:15
Innovator コース (3年目)	16:20 ~ 17:50
Genius コース (4年目)	16:20 ~ 17:50



~~未来の発明家さんへ~~

ここまで本当によくがんばりましたね！そして、今までにたくさんのロボットを作ってきましたね！どのロボットを作るのが一番楽しかったかな？また、どのロボットを作るのが一番難しかったかな？だんだん作れるものがふえていくとうれしいものですね！これからもみんな楽しくどんどん新しいものを作っていきますよ！！

ぺんちゃんより

ANNIE..GLOBAL EDUCATION なかざわ・塾 豊田大林校
豊田市大林町17-5-4 TEL: 0565-24-5554

★★★各コースカリキュラム★★★

第10回 ロボットアームの製作



★主な内容★
産業界で活躍する本格的な「アームロボット」を製作します。「関数」を使用したプログラムによって、ロボットが荷物の色を識別して自動で仕分けるようにします。

- 1 時間目
つかんで運ぶアームロボ
- 2 時間目
色を判別し、荷物を仕分けるアームロボ

第11回 フォークリフトの製作



★主な内容★
DC モーターを2 個使用した車型ロボットの動きを、コントローラーで制御します。平行リンク機構を用いて独自に組み立てたフォークリフトで、コースを競います。

- 1 時間目
前後に走り、左右に回転する車
- 2 時間目
荷物を持ち上げられるフォークリフト

第12回 グラップルショベルカーの製作



★主な内容★
第11 回を応用して、前後左右なめらかな走行をコントローラーで制御します。玉を持ち上げて運ぶ、Developer コースの総集編となるプログラムで、センサーを駆使しながら、競走を行います。

- 1 時間目
玉を押して運ぶブルドーザー
- 2 時間目
玉をつかんで運ぶショベルカー

第10回 バランスマシン(水平維持装置)の開発



★主な内容★
乗り物や機械には、水平を維持しようとする技術が使われています。加速度センサーで傾きを調べ、自動でサーボモーターの角度を調節してバランスをとる装置を作ります。

- 1 時間目
自動水平天びん
- 2 時間目
水平維持マシン(テーブル)

第11回 プロッターの製作



★主な内容★
タッチセンサーとボタンを使って、ペンを思うように動かす「プロッター」を作ります。後半は「座標」の考えを用いて、きれいに図形や文字がかけられるようにします。

- 1 時間目
ボタン式プロッター
- 2 時間目
座標式プロッター
- 発
展
好きな図形や文字をデザイン

第12回 ロボットそうじきの開発



★主な内容★
マスターコースで学んできたテクニックを集結させ、自動で走行するおそうじロボットをつくります。拾ったゴミを「どう処理するか」も自由に考え、オリジナルのロボットを完成させます。

- 1 時間目
自動走行ロボット
- 2 時間目
ロボットそうじき

第10回 巨大クレーンの研究



★主な内容★
荷物をつかんで吊り上げ、2本のアームを前後左右に動かして、目的の場所に運ぶ天井クレーンをつくります。このしくみを利用してクレーンゲームも開発します。

- 1 時間目
天井クレーンの開発
- 2 時間目
クレーンゲームの開発
- 発
展
クレーンゲームのさらなる演出

第11回 スイッチの研究(早おしクイズ)



★主な内容★
好きなセンサーをスイッチにして、早おし競走が楽しめる「早おし測定機」を作ります。さらに、パソコン画面と連動して、シルエットクイズや虫食いクイズなど、様々な早おしクイズを作ります。

- 1 時間目
早おし測定器の開発
- 2 時間目 到達目標
早おしバラエティクイズの開発

第12回 課題解決世界遺産ツアー



★主な内容★
オリジナルストーリーを読み進めながら行う、課題解決型のプログラミングです。ひらめきと論理的思考力を駆使して、世界遺産にちなんだ課題に挑戦します。

- 1 時間目
謎解きミッション「万里の長城編」など
- 2 時間目
謎解きミッション「エジプトの秘宝編」など