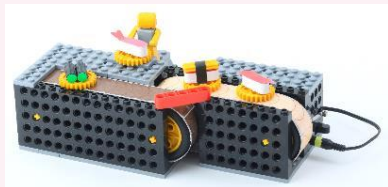


■ ロボット：6月のロボット紹介

プレプライマリー 「スシロボー」



回転寿司をモチーフにしたロボットです。大きなタイヤとギアを組み合わせレーンを作り、色々な寿司ネタを上手に運べるようにします。
「お寿司屋さん」をイメージして楽しめるように、シールを貼ったり、のぼりを立てたりして改造しましょう。

プライマリー 「チャリダー」



バランスを取りながら二輪で進む自転車型ロボットです。左右に非対称でも倒れずに進めるようなギアの組み合わせや全体のバランスを考えながら組み立てます。

ヒトが自転車をこぐ、リアルな動きにも注目し、レースをして楽しんでください。

ベーシック 「ダンブくん」



荷台を上下させるダンブ型ロボットです。スイッチを入れると前進し、停止すると同時に荷台を持ち上げます。
多くのギアのかみ合わせで前進・停止、荷台を上下させる仕組みを観察します。

ミドル 「扇風丸」



プロペラを使った2種類のロボットを作ります。1回目は首振り扇風機、2回目は台の周りを旋回するプロペラ飛行機です。風の流れを体感しましょう。

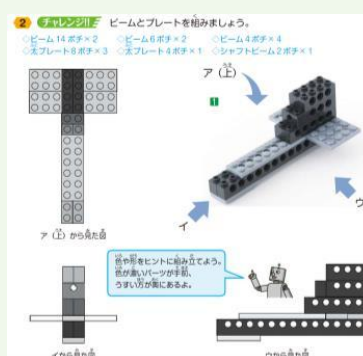
アドバンス 「ロボビート」 【1,2回目】



黒の水性ペンをご用意ください(7ページ参照)

打楽器をたたくようにリズム演奏をするロボットです。
1回目はタッチスイッチを押して演奏したり、プログラムによる自動演奏を行います。
2回目は光センサーで楽譜テープを読み取って演奏できるように改造します。

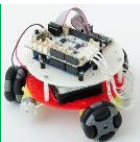
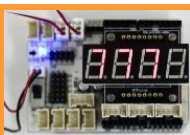
図を見て作るチャレンジ



写真と図を見て機体の後部を組み立てます。
複数方向から見ることで、パーツの種類が分かり、色の濃さから手前にあるパーツと奥にあるパーツを判断することができます。

■ロボプロ：6月 1回目・2回目（第1ターム 第5回・第6回）

第1ターム

	1年目	2年目	3年目
ロボット名	オムニホイールロボット 	不思議アイテムII 	不思議アイテムIII-1 
カリキュラム	3つの特殊なタイヤにより全方位に移動可能なロボットの組立て・プログラミングに慣れる。力の合成・分解について学ぶ。	「電子回路」の自作を通し、電気の流れやデジタル／アナログセンサーの入出力信号処理、オームの法則を学ぶ。プログラミングにおいてライブラリについて学ぶ。	赤外線入出力パーツ（LED, 受光素子 リモコン）を既出口ロボットに組み込み、通信を学ぶ。サッカーロボットに改造し、自律走行させるためのプログラミングを学ぶ。

6月号

テキストタイトル	1回目：センサーを使ったカシコイロボット 2回目：ロボット競技大会	1回目：電子回路とプログラミング（コンビネーション 1） 2回目：電子回路とプログラミング（コンビネーション 2）	1回目：赤外線を追従する 2 2回目：サッカーチャレンジ
学びポイント	1回目：ロボットの定義、アルゴリズム・フローチャートの重要性の理解 2回目：フローチャートとプログラムの関係を理解 → プログラム改造	1回目：入力（超音波距離センサー、スイッチ）と出力（7セグメントLED）をフローチャートで考え、プログラムで実装 2回目：ライブラリ理解の深化と活用	1回目：ドリブルの動き（フローチャートをベースにプログラムを考える） 2回目：シュートの動き（最終目的が先、そこへのヒントが掲載されている形式）