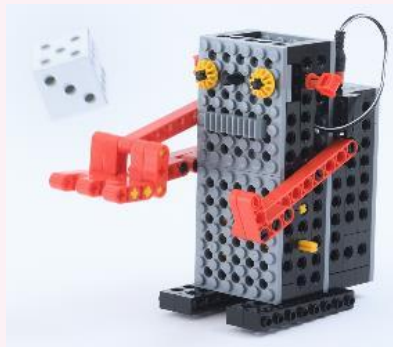


■ ロボット：2月のロボット紹介

プレプライマリー「サイクロン」



「すごろく」などで使うサイコロを振るロボットです。サイコロは工作用紙で作ります。2日目はすごろくページで、実際にすごろく遊びをします。

プライマリー「ロボドーザー」



ブルドーザー型のロボットです。全てのタイヤを使用して、前面のブレードでものをかき分けながら、力強く前に進むことができます。

ベーシック「クルクルクリエイター」



コップなどの下敷きにするコースターをデザインするロボットです。ペンホルダーに取り付けたペンによって、回転台の上に乗せた用紙に様々な複雑な模様が描けます。

2日目にサインペンやカラーペンをご用意ください

ミドル「クルクルメリーゴーランド」



メリーゴーランドのように回転しながら、ギアの組み合わせによって、仕掛けが個別に独自の動きをするロボットです。さらに、メロディーに合わせて動くようにプログラミングします。

アドバンス「ピッキングロボ」【1,2回目】



【1回目】



【2回目】

部品などのある位置から別の位置に移動させるロボットです。1回目は、光センサーを活用したロボットハンドを製作し、つかむ仕組みを学びます。2回目はものを移動させるためのアーム部分を製作し、動きを確認します。

図を見て作るチャレンジ



形が異なる複数の赤いパーツの向きを間違えないように組み立てます。ペグLの取り付け方にも注意しましょう。

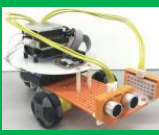
ヒューマンアカデミージュニア 次月教材案内



No.033 2026年1月21日発行

■ロボフロ：第4ターム 第3回・第4回（2月号 1回目・2回目）

第4ターム

	1年目	2年目	3年目
ロボット名	不思議アイテム I - 2 	倒立振り子ロボット 	二足歩行ロボット 
カリキュラム	超音波を見るセンサーで「手を追いかけてくるロボット」を作り、条件分岐の場合分けを考える	一輪車のようにバランスを取るロボットを作り、加速度や角速度などの物理の要素を学ぶ	人型の二足歩行ロボットを作り、脚、胴、腕をどの順番でどう動かすか全て考える複雑な制御を行なう

2月号

テキストタイトル	1回目：ベースロボットの組み立て 2回目：カラーセンサーロボット	1回目：計測データの活用方法を考える 2回目：姿勢検出シールドを使ってロボットを動かす	1回目：二足歩行ロボットの組み立て③ 2回目：二足歩行ロボットのプログラミング①
学びポイント	1回目：ベースロボットの組み立てとモーターの動作プログラムの実施。 2回目：ベースロボットでカラーセンサーを活用する。	1回目：センサーとスピーカーを連動させる。 2回目：姿勢検出シールドでオムニホイールロボットを制御する。	1回目：前月号に続き、二足歩行ロボットの組み立て（完成まで） 2回目：超音波距離センサー用の命令を既存プログラムに追加していく。（競合対策が必要）