



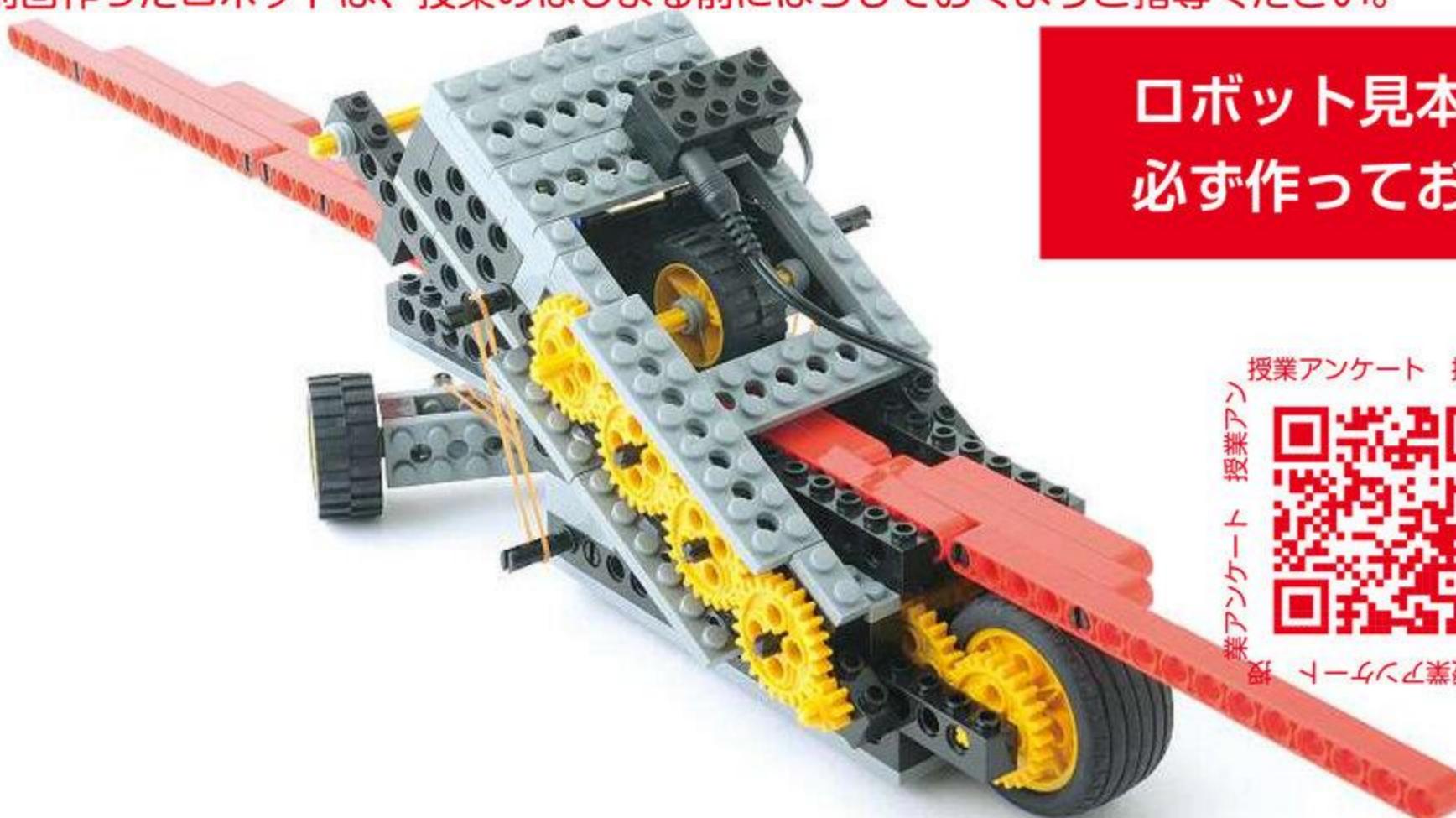
ロボットの教科書

1

▶ミドルコース

自動走行ロボット「プログラミングカー」

前回作ったロボットは、授業のはじまる前にばらしておくようご指導ください。



ロボット見本を講師が
必ず作っておいてください。



このロボットは、2013年ヒューマンアカデミーロボット教室全国大会アイデアコンテスト
ベーシックコース部門最優秀賞に選ばれた山田慶君（愛知県下萱津教室・当時小学6年生）
の作品「プログラミングカー」を元に、高橋智隆先生が改ぞうしたロボットです。

2日目に中表紙を付けていますので、切り取って1日目と2日目は別々に渡すなど、
授業運営に合わせてご使用ください。

1日目に、輪ゴムを生徒1人につき3本使います。ご用意ください。

★第1回授業日 2024年 12月 日

講師用

★第2回授業日 2024年 12月 日

授業のはじめに、なまえ・授業日を必ず記入させるよう指導してください。
なまえ _____

2024年12月授業分

オリジナルロボットキットを正しく安全に使うために

● パーツを口に入れたり、飲み込んではいけません。

● パーツの差し込み・取り外しの時に、かたい場合は、ブロック外しを使うか、先生に手伝ってもらいましょう。

● 電気部品をはさみやカッターなどで傷つけたり、ブロックではさんだり、電池やケーブルなどをはんだ付けしたり、無理な力が加わった状態で使用してはいけません。

● 新しい電池と古い電池を混ぜて使わないでください。

● 長い時間動かさない時には、バッテリーボックスから電池をぬいておきましょう。

● 電気部品から出ているケーブルをきつく折り曲げたり、引っ張ったり、ふり回したりしないでください。

● スライドスイッチは必ずゆっくりと操作してください。

● ぬれた手で電気部品をさわってはいけません。

● 回転しているモーターを手で止めてはいけません。

● 電気部品は、分解・改造してはいけません。

● 組み立てたロボットは、不安定な場所、雨の中や、床がぬれている場所で動かしてはいけません。

● 電気部品のプラグをぬき差しする時は、プラグ部分を持つて行ってください。

オリジナルロボットキット 使用上の注意

以下の点をお子様にご注意ください。

- ロボットの組み立ては、十分なスペースを確保し、安全にゆとりある作業ができる環境で行ってください。
- 電池、バッテリーボックス／スライドスイッチ、ケーブルを破損するような行動は絶対にしないでください。はさみやカッターなどで傷つけたり、ブロックではさんだり、電池やケーブルなどをはんだ付けしたり、無理な力が加わった状態での使用はしないでください。異常が起きたら、直ちに使用をやめてください。

● ブロックパーツ

- 使用前に、全てのパーツがそろっていることを確認してください。
- ケースの中にはたくさんのブロックが入っています。パーツの出し入れは、必ず（専用の）箱や入れ物の中で行ってください。小さいパーツも多いので、紛失に気を付けてください。
- 小さなパーツを飲みこむと窒息や体調不良などのことがあります。大人の方がいるところで使用してください。
- パーツの差し込み時や取り外し時に大変かたくなっている場合があります。歯でかんだり、爪ではさんだりせず、ブロック外しを使うか、大人の方と一緒に取り外してください。けがのおそれがあります。
- ブロックパーツを投げたり、たたいたりしないでください。パーツの破損やけがのおそれがあります。
- ギアを組み立てる時は、必ずたがいの歯がしっかりととかみ合うようにしてください。かみ合わせが悪いと、モーターやギアが破損するおそれがあります。

● 電気部品

※モーター、電池、スライドスイッチ、センサー、ケーブルの注意事項です。

- バッテリーボックスに電池を入れる時は、必ず(+)と(-)を間違わないように入れてください。電池は誤った使い方をすると、発熱、破裂、液漏れのおそれがあります。
- バッテリーボックス、モーター、センサーから出ているケーブルをきつく折り曲げたり、引っ張ったり、投げたり、ふり回したりしないでください。電気回路の断線やショートによる火災、発熱、破損のおそれがあります。

- 新しい電池と古い電池を混ぜて使用したり、種類・銘柄の異なる電池を混ぜて使用しないでください。モーターが破損したり、電池が発熱、破裂、液漏れしたりするおそれがあります。
- 長時間（1ヶ月以上）使用しない場合は、バッテリーボックスから電池を全て取り外してください。電池が発熱、破裂、液漏れするおそれがあります。
- ぬれた手で電気部品をさわらないでください。感電やけがのおそれがあります。
- 回転しているモーターを手で止めないでください。けがをしたり、モーターの断線や発熱、破損のおそれがあります。
- スライドスイッチは必ずゆっくりと電源ON（左）、OFF（真ん中）と操作してください。すばやく動かすとスイッチの破損やモーターの破損のおそれがあります。
- 全ての電気・電子部品は分解しないでください。また、はんだごてによる加熱などの加工は行わないでください。分解や加工は故障や、それにともなう感電、火災、発熱のおそれがあります。
- センサー、ケーブル類を差し込んだり、ぬいたりする場合は必ずプラグ部分を持って行ってください。

● 動作中

※ロボットを組み立てた後の注意事項です。

- ブロックによる組み立てキットなので、動作させた結果、衝撃や大きな力がブロックにかかることで、組み立てたパーツが外れるおそれがあります。
- 組み立てたロボットを雨の中や床がぬれている場所、温度や湿度が高い場所で動作させないでください。感電やショートによって火災のおそれがあります。
- 不安定な場所では動作させないでください。バランスがくずれたり、たおれたり、落下したりすることで、けがのおそれがあります。
- スライドスイッチやセンサーに大きな力をかけたり、すばやく動かしたりしないでください。スイッチ、センサーの破損、誤作動のおそれがあります。

オリジナルタブレットを正しく安全に使うために

■タブレットとロボットのケーブル接続方法

※注：短いケーブルの方をタブレットに接続してください。逆につなぐと正しく作動しません。



■タブレットと電源アダプターのケーブル接続方法

USBケーブルは直ぐ引き抜きましょう。



必ず付属のケーブル、アダプターを使用してください。

《タブレットを安全に使うために》

- ついた上など平らな場所で使ってください。不安定な場所や歩きながら使ってはいけません。
- 画面をとがったものやかたいものでたたかないようにしましょう。
- 熱くなったり、変な音やにおいがしたり、タブレットがふくらん

だりした場合は、すぐに使うのをやめて先生に知らせてください。

- 保管する時には温度やしつ度の高い場所に置かないでください。
- よれた時はやわらかく、かわいた布で軽くふき取ってください。
※その他はテキストや、タブレット取扱説明書などを参照してください。



水にぬらさない。ぬれた手でさわらない。



上にものをのせない。落とさない。



オリジナルタブレット 使用上の注意

以下の点をお子様にご注意ください。

【警告】

＜異常や故障した時＞火災や感電などの原因となります。

- 煙が出たり、異臭がした場合は、ただちにAC電源アダプター、もしくはUSBケーブルを外してください。
- 本体内部に水が入ったり、濡れたりしないようご注意ください。内部に水や異物が入ってしまった場合は、ただちにAC電源アダプター、もしくはUSBケーブルを外してください。
- 本体を落としたり、破損した場合は、ただちに接続ケーブルを外してください。
- コードが傷んだり、AC電源アダプターが異常に熱くなかった場合は、ただちに接続を解除してください。

＜ご使用になる時＞火災や故障、感電の原因となります。

- 風呂場、シャワー室等では使用しないでください。
- 静電気の発生しやすい場所で使用する場合は十分注意してください。
- ぐらつく台の上や傾いたところ等、不安定な場所や振動のある場所に置かないでください。本体が落下してケガの原因となります。
- 金属類や、花瓶、コップ、化粧品などの液体が入らないように、上に物を置かないでください。
- 修理、改造、分解をしないでください。点検や調整、修理はサポート窓口にご依頼ください。
- 金属類や紙などの燃えやすい物が内部に入ったり、端子部に接触しないよう、本体内部に異物を入れないでください。特に小さなお子様のいるご家庭ではご注意ください。
- 雷が鳴りだしたら、本製品には触れないでください。

＜ディスプレイについて＞

- ディスプレイを破損し、液漏れした場合には、顔や手などの皮膚につけないでください。失明や皮膚に障害を起こす原因となります。液晶が目や口に入った場合には、ただちにきれいな水で洗い流し、医師の診断を受けてください。また、皮膚や衣類に付着した場合は、ただちにアルコールなどで拭き取り、石鹼で水洗いしてください。
- タッチパネルの表面を強く押したり、爪やボールペン、ピンなど先のとがったもので操作しないでください。タッチパネルが破損する原因となります。

その他、ご使用前にタブレットの取扱説明書をよくお読みいただき、正しくご使用ください。取扱説明書は大切に保管し、わからないことや不具合が生じた時にお役立てください。

【注意】

＜ご使用になる時＞火災や故障、感電の原因となります。

- 長期間ご使用にならない場合は、安全のためAC電源アダプターをコンセントから抜いてください。
- 濡れた手でAC電源アダプターを抜き差ししないでください。
- タブレットから異音が出た場合は使用を中止してください。
- タブレットやコードなどを傷つけたり、ねじったり、引っ張ったり、加熱したりしないでください。
- タブレットの上に物を載せたり、本来の目的以外に使用しないでください。
- タブレットに衝撃を与えないでください。

＜保管される時＞

- 温度の高い場所に置かないでください。直射日光の当たる場所やストーブのそばなどに置くと、火災などの原因となります。また、部品の劣化や破損の原因となります。
- 高温多湿の環境や、油煙、ホコリの多い場所に置かないでください。タブレットの故障や、感電や火災の発生するおそれがあります。
- 換気の悪い場所に置かないでください。熱がこもり、タブレットの変形や故障、火災の発生するおそれがあるので、押入れや箱の中など、風通しの悪い場所に入れたままにしたり、テーブルクロスやカーテンなどを掛けたりしないでください。

＜その他の注意＞

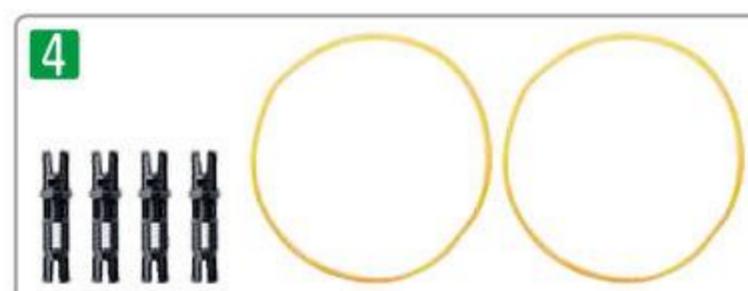
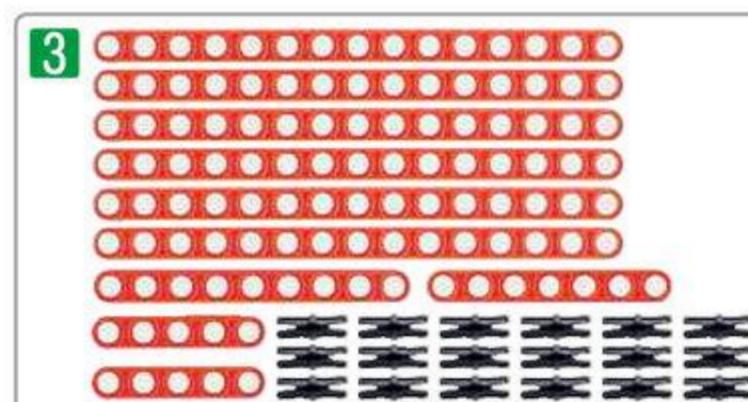
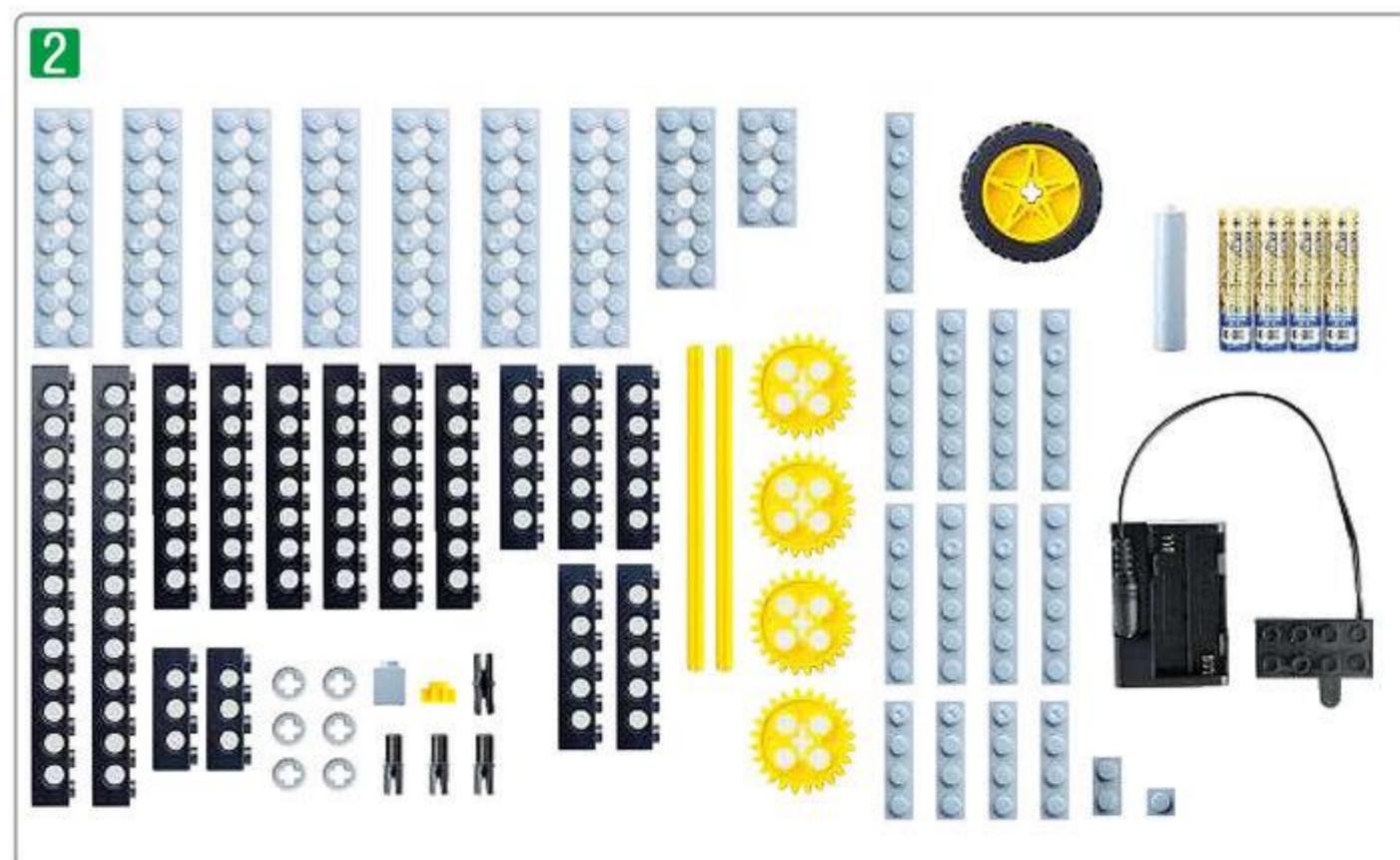
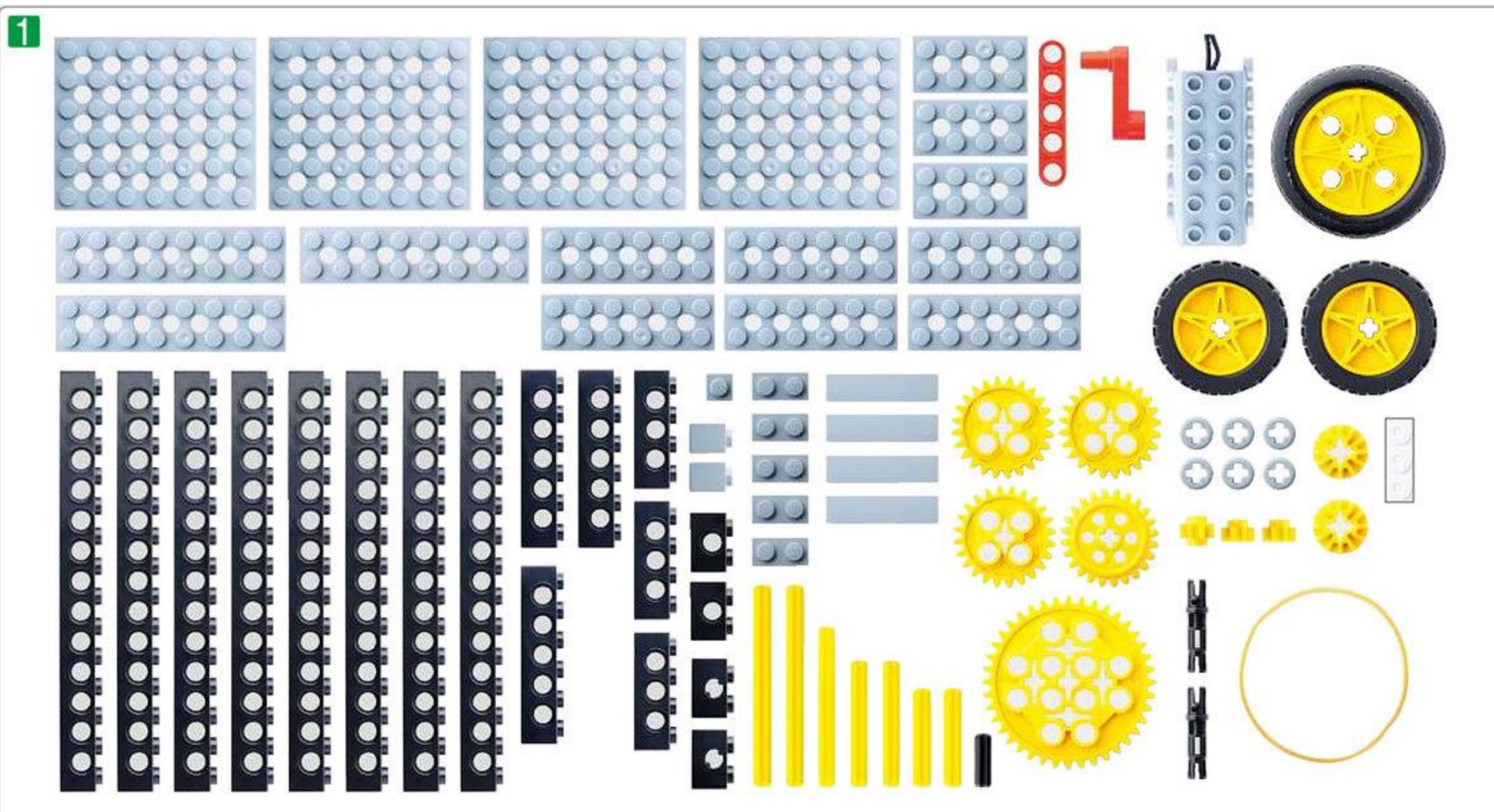
- 他の電気機器に隣接して設置した場合、お互いに悪影響を及ぼすことがあります。特に、近くにテレビやラジオなどの機器がある場合、雑音が入ることがあります。その場合は、他の電気機器から離したり、テレビやラジオなどのアンテナの向きを変えてください。
- 音量を上げすぎないようにご注意ください。長時間、大きな音量で聞くと、聴力に悪い影響を与えることがあります。
- タブレットをお手入れする場合には接続しているものを全て取り外し、電源をオフにしてから行ってください。
- 梱包で使用しているビニール袋は乳幼児の手の届く所に置かないでください。鼻や口をふさいで窒息したり、ケガの原因となることがあります。

1 日目

- ロボットの特徴 このロボットはロッドを使ったプログラムによって、右や左に曲がったり、まっすぐ進んだりすることができるロボットです。ロッドの組み合わせを変えることにより、生徒が考えた動きをロボットのプログラムとして搭載することができます。
- 指導のポイント <1日目> 基本形を製作して、右、左、直進を自動で切り替えながら前進することを確かめさせます。

しょく
使用パート

「プログラミングカー」の基本製作に使うパートです。それぞれ何を作る時に使うのかな?
一度に全部のパートを出す必要はありません。



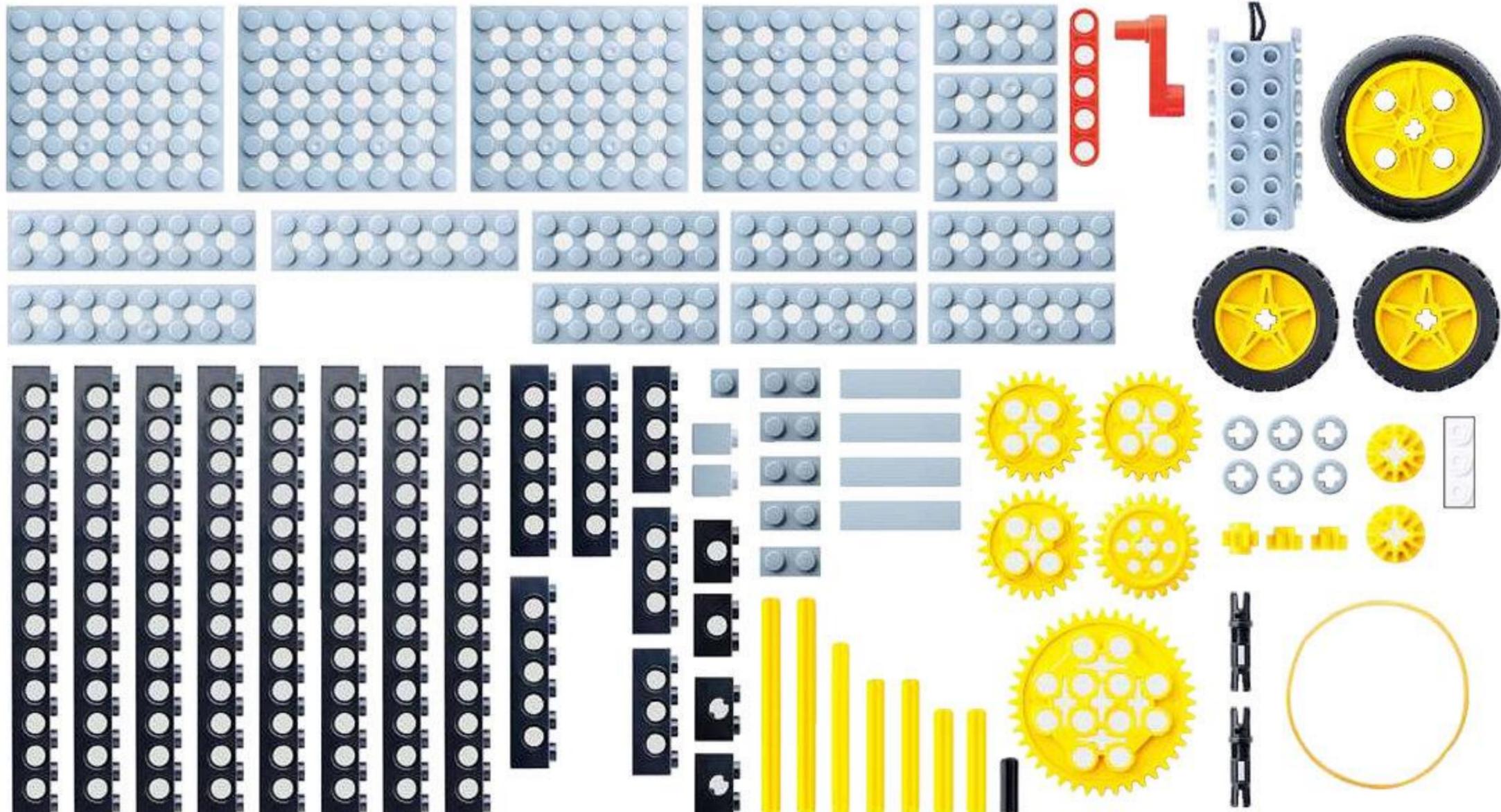
このページの写真番号は、組み立てる順番とは関係ありません。

**1 ほんたい く た
本体を組み立てよう**

(めやす 20分)

**1 つか
使うパーツをそろえましょう。**

1



◇プレートL × 4

◇太プレート4ポチ×3

◇モーター×1

◇ビーム14ポチ×8

◇ビーム2ポチ×2

◇タイル×4

◇シャフト6ポチ×2

◇シャフト3ポチ×2

◇ギアM×1

◇ブッシュ×6

◇ピニオンギア×1

◇輪ゴム×1

◇太プレート8ポチ×3

◇ロッド5アナ×1

◇タイヤL×1

◇ビーム6ポチ×3

◇ビーム1ポチ×2

◇細プレート2ポチ×5

◇シャフト5ポチ×1

◇黒シャフト1.5ポチ×1

◇ベベルギア×1

◇ワッシャー×3

◇ピニオンギアうす×2

◇太プレート6ポチ×6

◇クランク×1

◇タイヤS×2

◇ビーム4ポチ×3

◇シャフトビーム2ポチ×2

◇細プレート1ポチ×1

◇シャフト4ポチ×2

◇ギアMうす×2

◇ギアL×1

◇マイタギア×2

◇ペグL×2

2 プレートとビームを組みましょう。

◇プレートL × 2

◇ビーム14ポチ×2

◇ビーム4ポチ×1

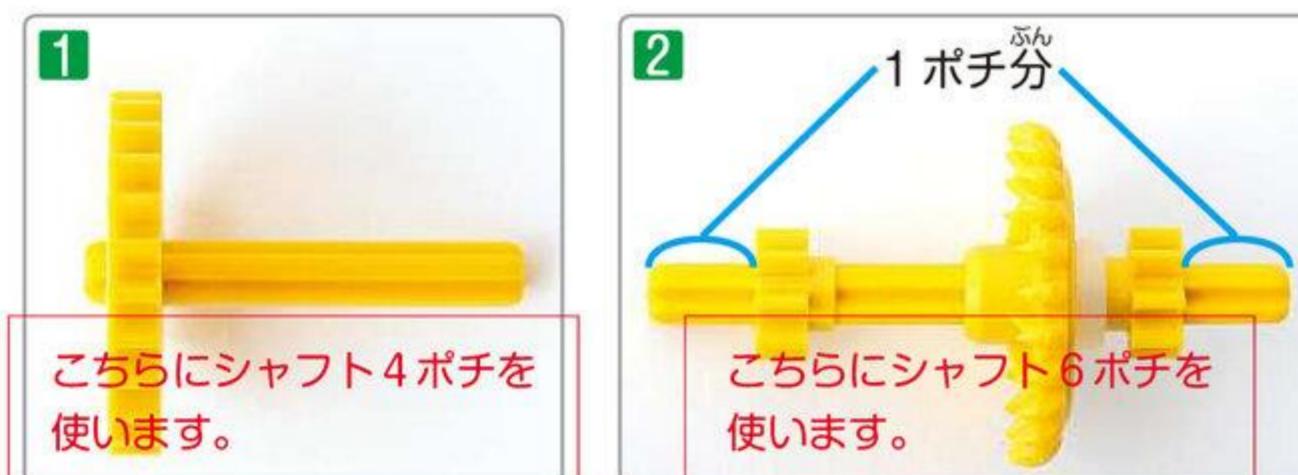
2



3 しゃしん 写真のよう、ギアを組みましょう。

ピニオンギアうす、ベベルギアの向きに注意させてください。

- ◇シャフト4ポチ×1
- ◇ギアMうす×1
- ◇シャフト6ポチ×1
- ◇ピニオンギアうす×2
- ◇ベベルギア×1
- ◇ワッシャー×3



4 タイヤにギアを取り付けましょう。

ギアMうすとブッシュ、タイヤLは、
ぴったりと付けます。
はんたいいがわ 反対側のブッシュは、1 ポチ分おしこんだ
ところで止めます。

- ◇タイヤL×1 ◇シャフト6ポチ×1
- ◇ブッシュ×2 ◇ギアMうす×1



タイヤの向きは写真**4**を参考にさせてください。

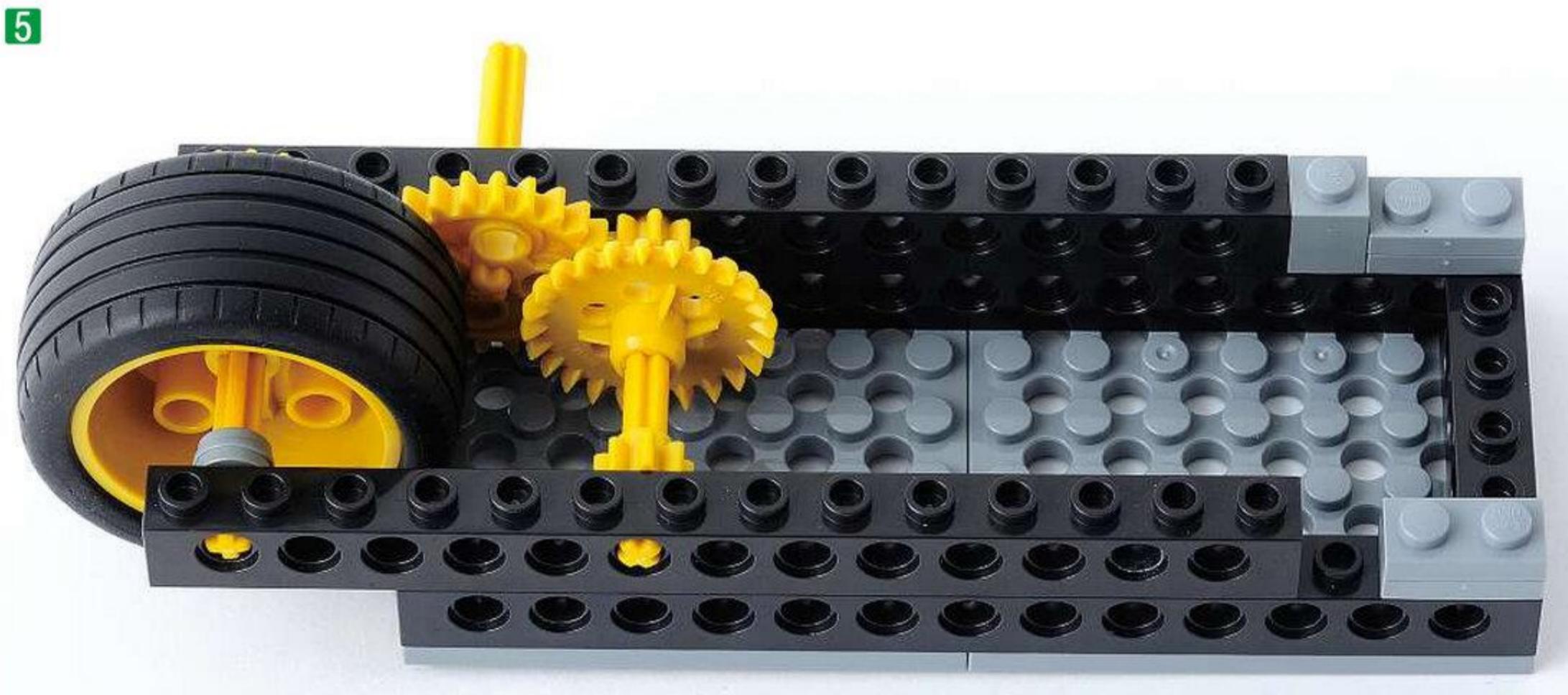
5 **2**に**3**と**4**を取り付けましょう。

タイヤLは上のビーム14ポチの左端の穴に差し込み、それぞれギアがかみ合うように取り付けます。



6 ビームとプレートを取り付けましょう。

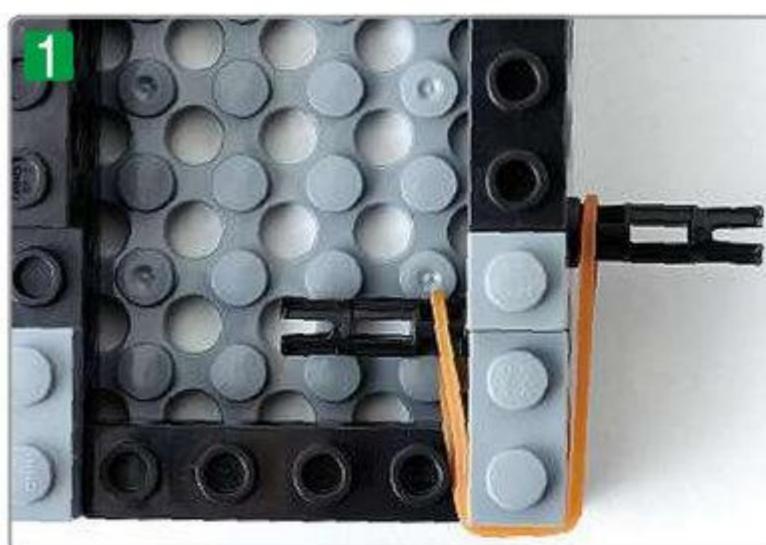
- ◇ビーム14ポチ×2 ◇細プレート2ポチ×4 ◇ビーム1ポチ×1



7 ペグLと輪ゴムを取り付けましょう。
輪ゴムが細プレート2ポチの上にこないよう
にします。

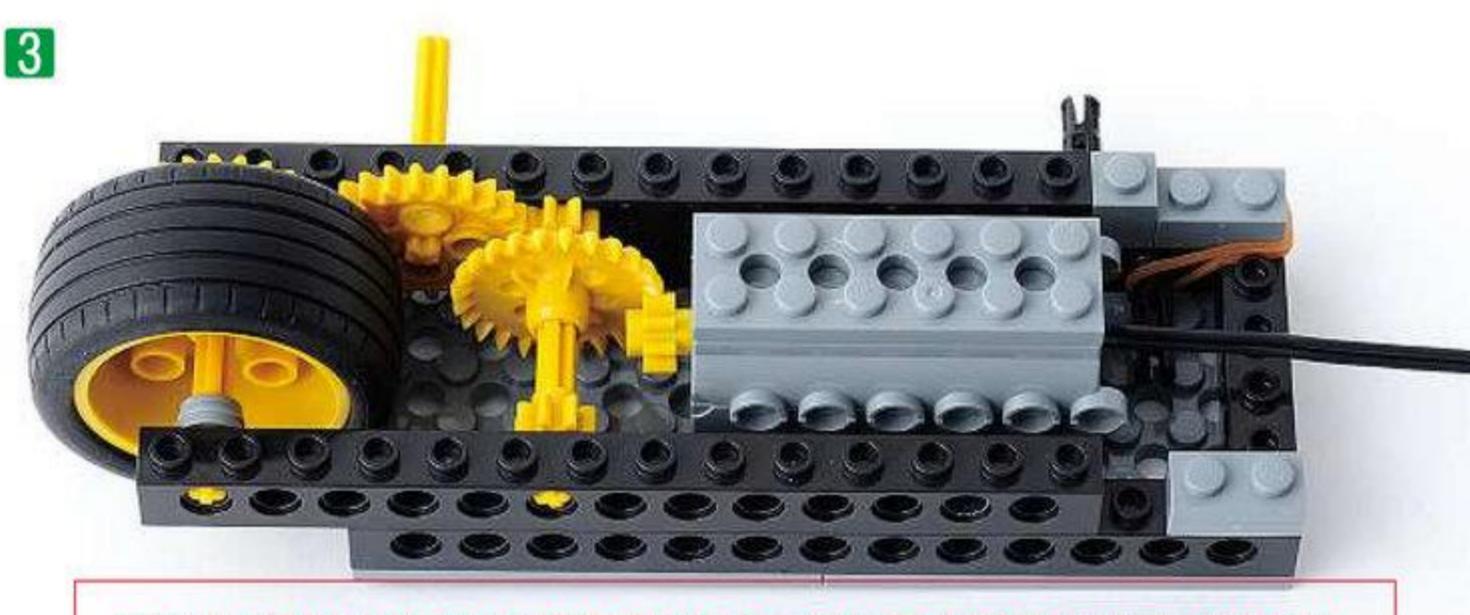
◇ペグL×2 ◇輪ゴム×1

ペグLは1段目のビーム14ポチに取り付けます。



8 モーターを組み、本体に取り付けましょう。

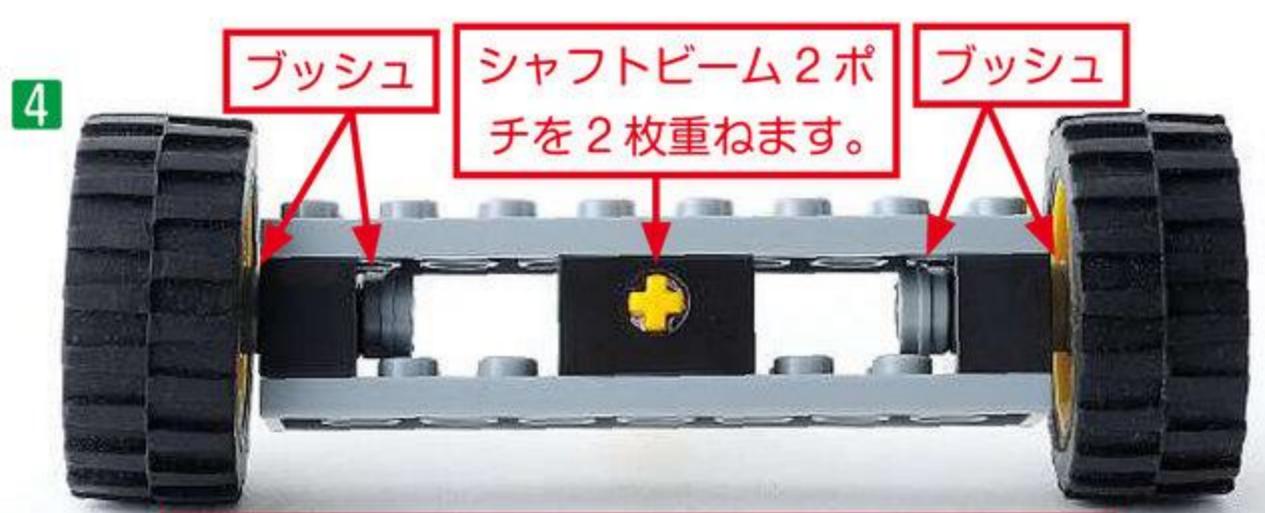
◇モーター×1 ◇黒シャフト1.5ポチ×1 ◇ピニオンギア×1 ◇太プレート6ポチ×2



ベルギアとピニオンギアがかみ合っているか確認させてください。

9 チャレンジ!! 下のパーツを使って後輪を組みましょう。ヒントは、写真4だけです。

◇太プレート8ポチ×2
◇ビーム2ポチ×2
◇シャフトビーム2ポチ×2
◇シャフト3ポチ×2
◇シャフト5ポチ×1
◇ブッシュ×4
◇タイヤS×2

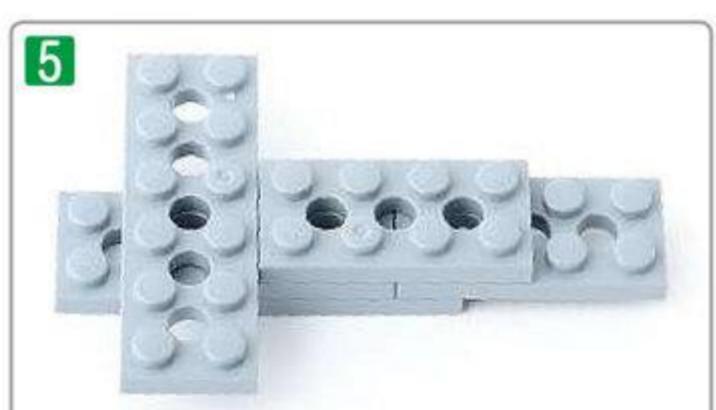


タイヤの向きは写真6を参考にさせてください。

作った後に、シャフトを持ってタイヤが回転するか確認させてください。

10 写真5のようにプレートを組み、9に取り付け、ギアを取り付けましょう。

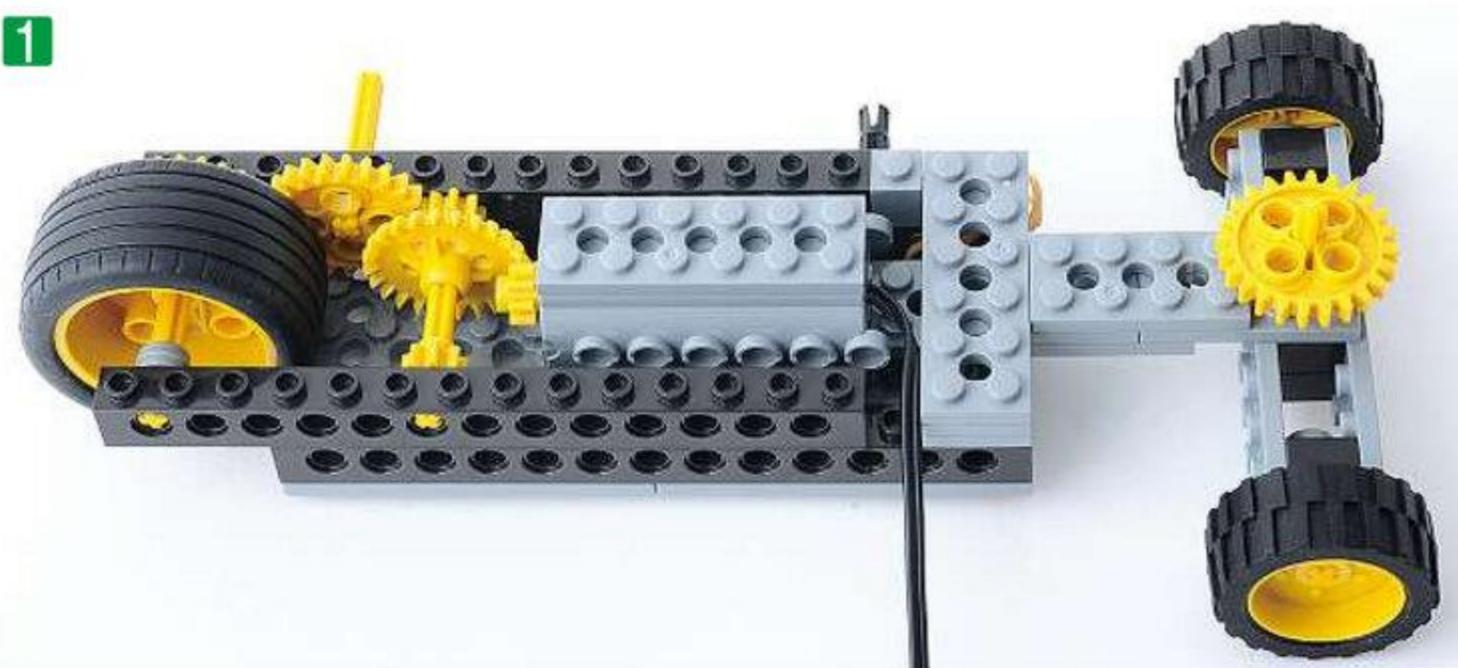
◇太プレート6ポチ×2
◇太プレート4ポチ×3
◇マイタギア×1
◇ギアM×1



マイタギアの向きに注意させてください。

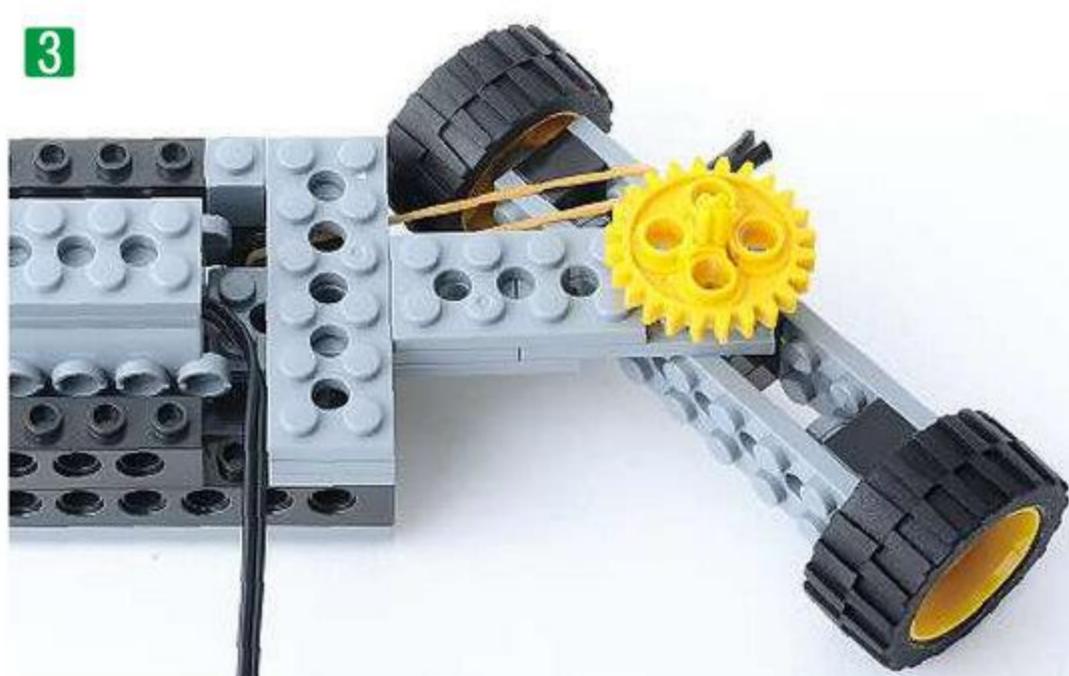
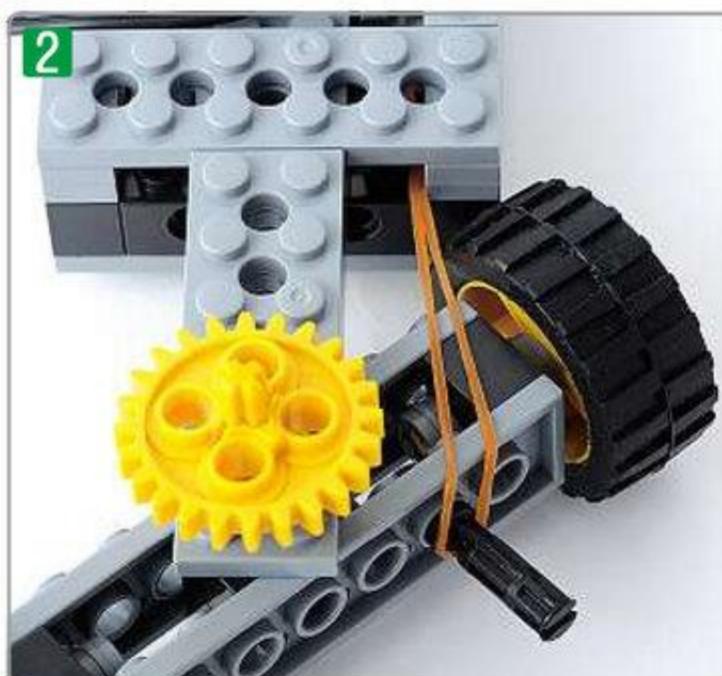
11 後輪を本体に取り付けましょう。

1



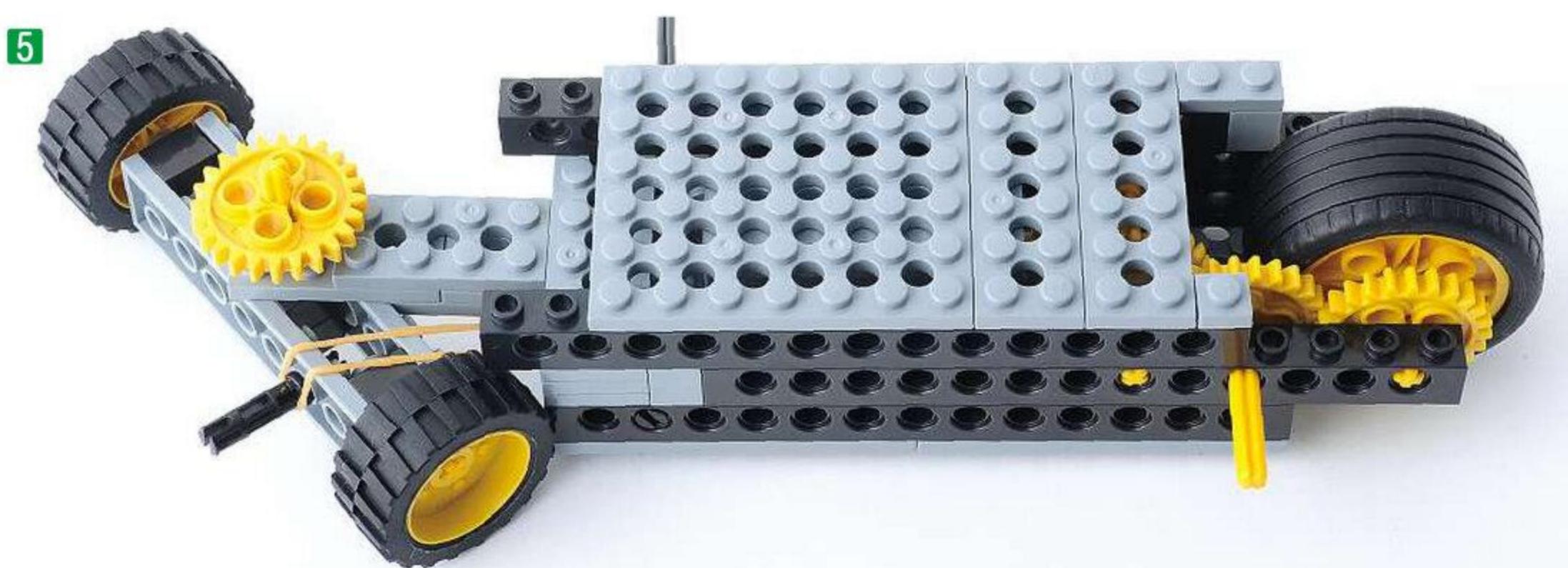
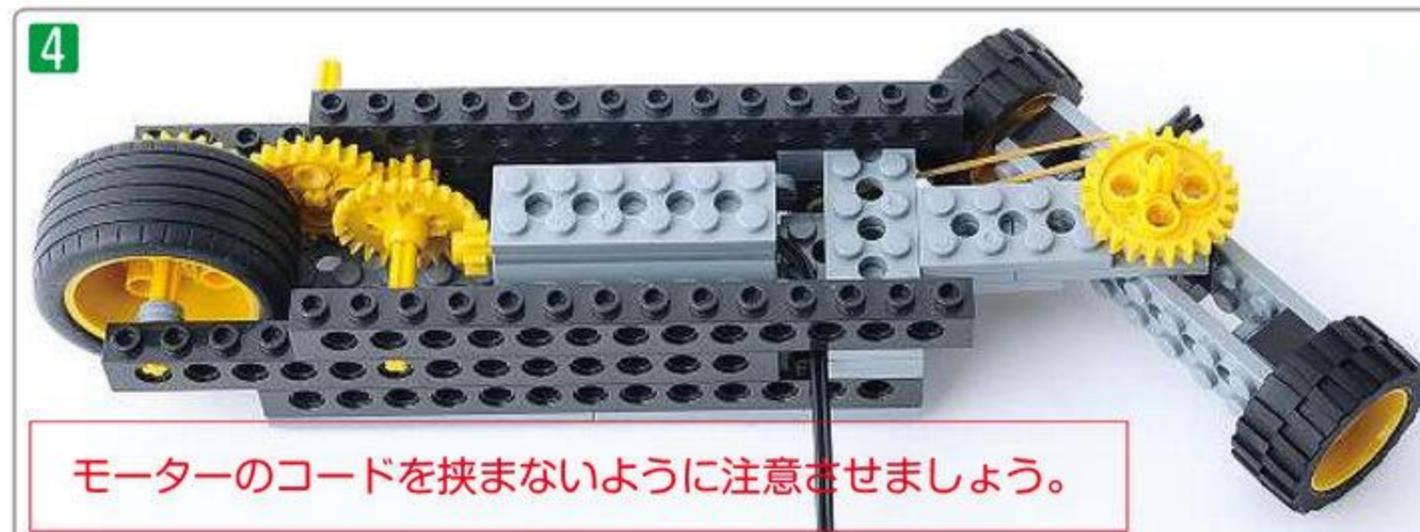
12 輪ゴムをかけている外側のペグと輪ゴムを外して、そのまま後輪の太プレート8ポチに取り付けましょう。

輪ゴムが内側のペグから外れた場合は、後輪部分を外して、輪ゴムをかけ直します。



13 本体の側面を完成させ、プレートでふたをしましょう。

- ◇ビーム 14 ポチ×2
- ◇ビーム 1 ポチ×1
- ◇細プレート 1 ポチ×1
- ◇細プレート 2 ポチ×1
- ◇太プレート 6 ポチ×2
- ◇プレート L×1



14 ロボットが進む方向を変える仕組みを本体に取り付けます。

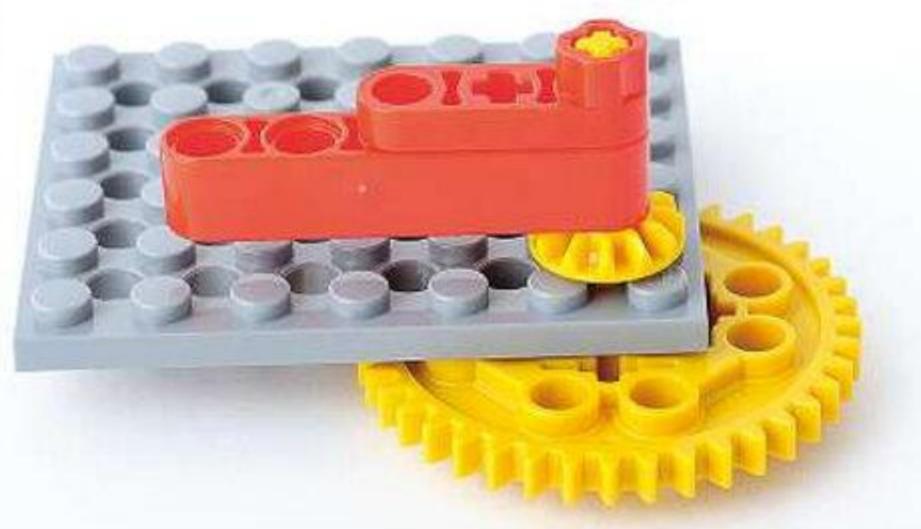
まず、写真1のようにレバーを作りましょう。

それをプレートLに取り付け、反対側にギアLを取り付けます。



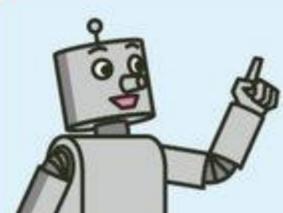
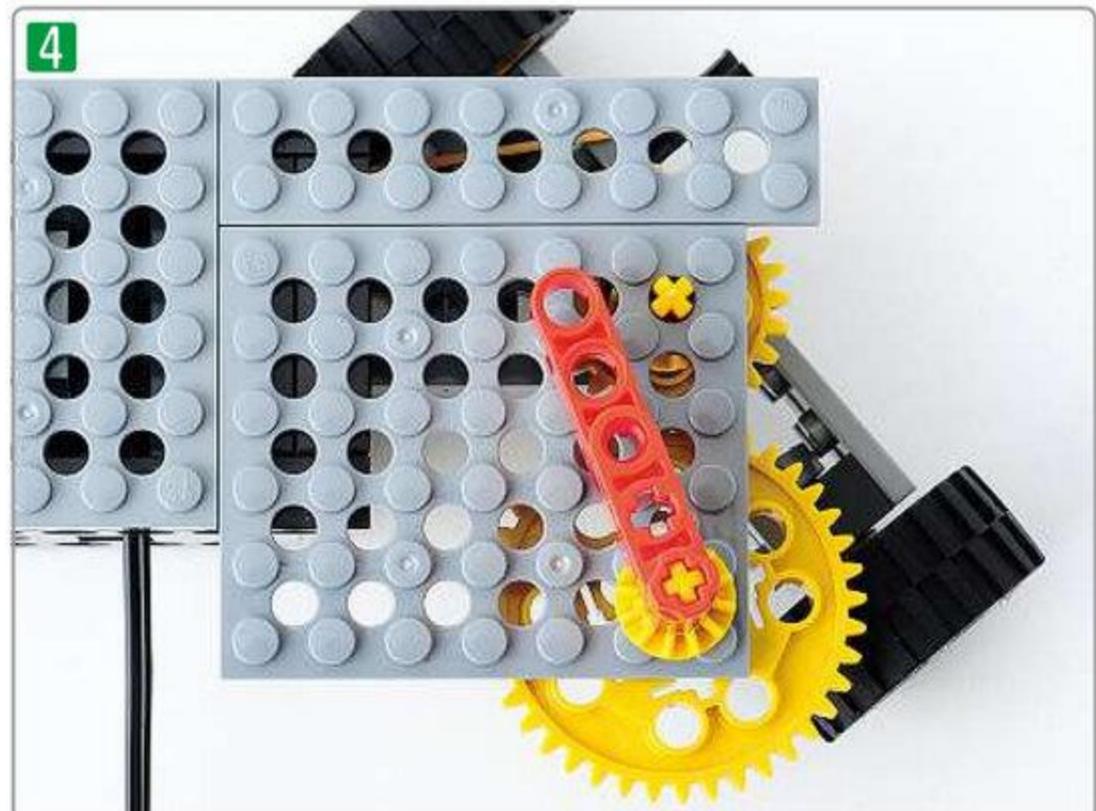
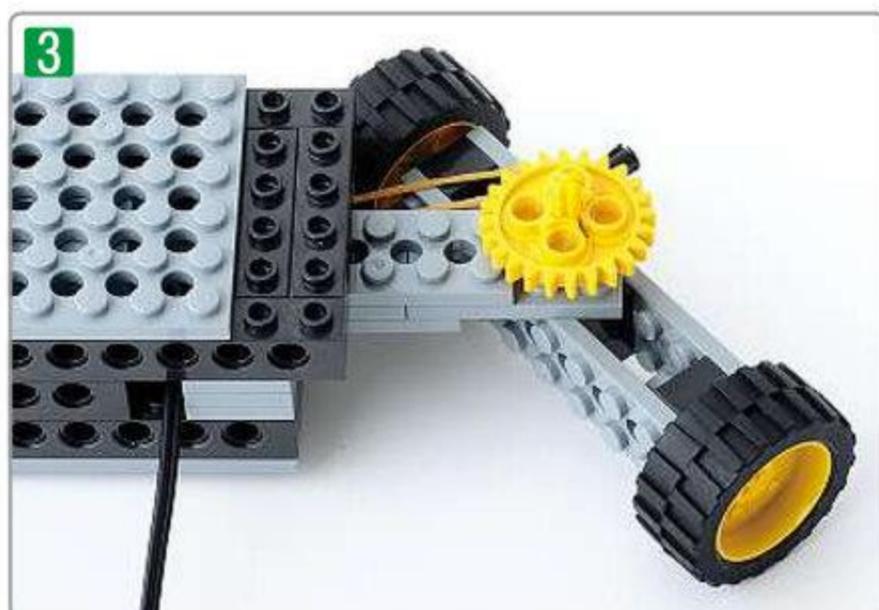
- ◇ロッド5アナ×1 ◇クランク×1
- ◇シャフト4ポチ×1 ◇マイタギア×1
- ◇プレートL×1 ◇ギアL×1

2



15 本体にビーム4ポチを取り付け、次に、14で作ったレバーと太プレート8ポチを取り付けましょう。

- ◇ビーム4ポチ×2 ◇太プレート8ポチ×1

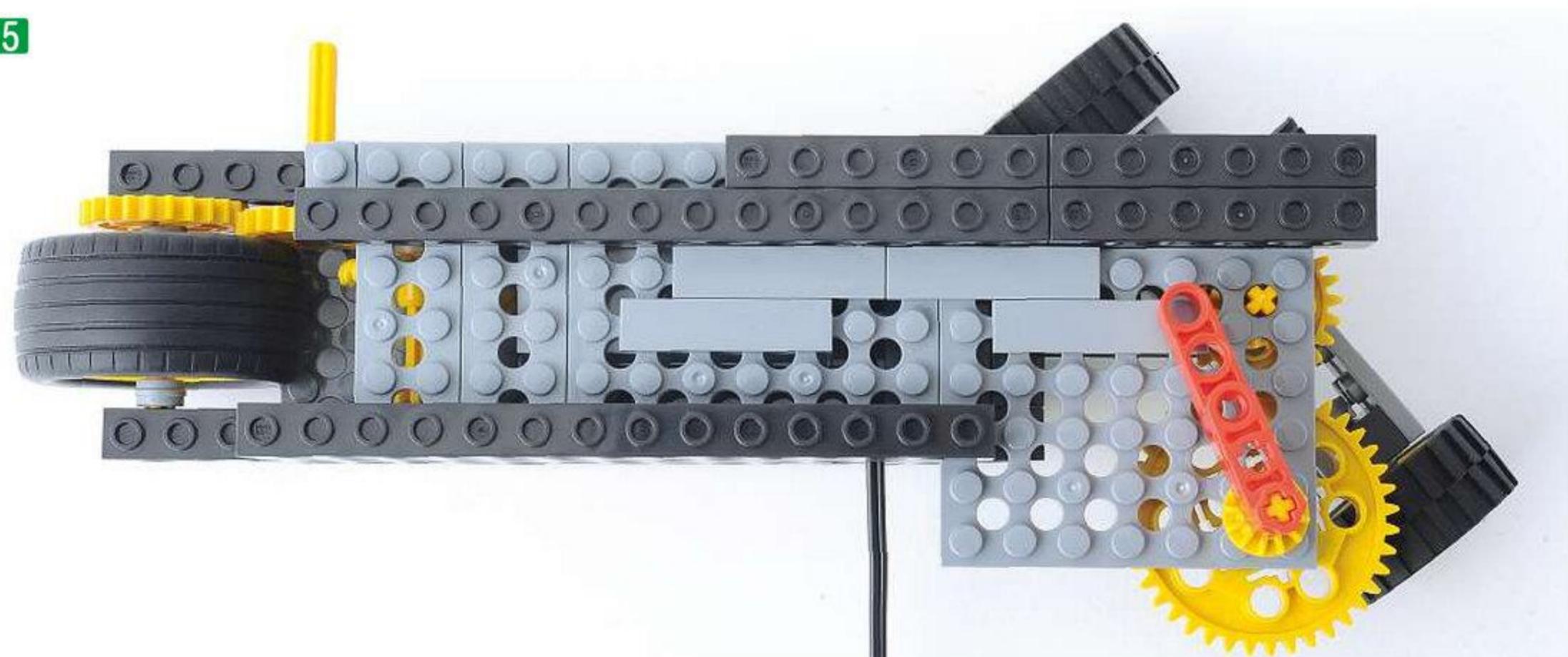


レバーの角度が大事だよ。写真と同じになるように取り付けよう！

16 ビームとタイルを取り付けましょう。

- ◇ビーム14ポチ×2 ◇ビーム6ポチ×3 ◇タイル×4

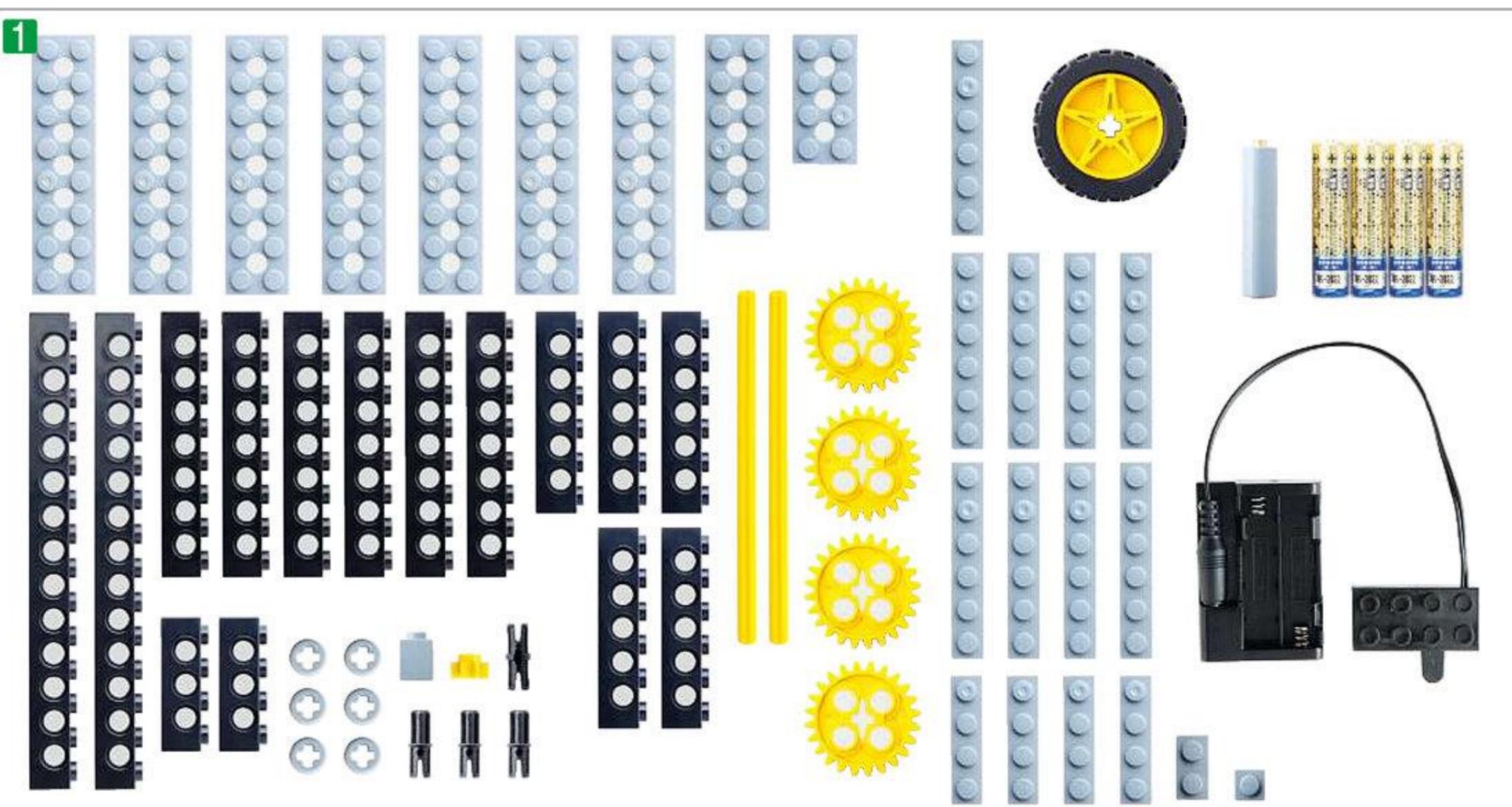
5



2 ロッド送り機こう（メカ）を作ろう

(めやす 20分)

1 つか
使うパーツをそろえましょう。



- | | | |
|-----------------------|-------------|---------------------|
| ◇太プレート8ポチ×7 | ◇太プレート6ポチ×1 | ◇太プレート4ポチ×1 |
| ◇細プレート6ポチ×9 | ◇細プレート4ポチ×4 | ◇細プレート2ポチ×1 |
| ◇細プレート1ポチ×1 | ◇ビーム14ポチ×2 | ◇ビーム8ポチ×6 ◇ビーム6ポチ×5 |
| ◇ビーム4ポチ×2 | ◇ビーム1ポチ×1 | ◇ブッシュ×6 |
| ◇ピニオンギアうす×1 | ◇ペグS×1 | ◇シャフトペグ×3 |
| ◇シャフト10ポチ×2 | ◇ギアMうす×4 | ◇タイヤS×1 |
| ◇バッテリーボックス／スライドスイッチ×1 | ◇単4電池×4 | ◇ダミー電池×1 |

2 ギアMうすにシャフトペグを取り付けましょう。

- ◇シャフトペグ×3
- ◇ギアMうす×3



3 タイヤSにシャフトを差しこみ、ブッシュを取り付けましょう。

- ◇タイヤS×1
- ◇ブッシュ×4
- ◇シャフト10ポチ×1



4 ②と③をビーム14ポチに
取り付けましょう。

③のシャフトはギアMうす
に通します。

◇ビーム14ポチ×1
◇ギアMうす×1

1



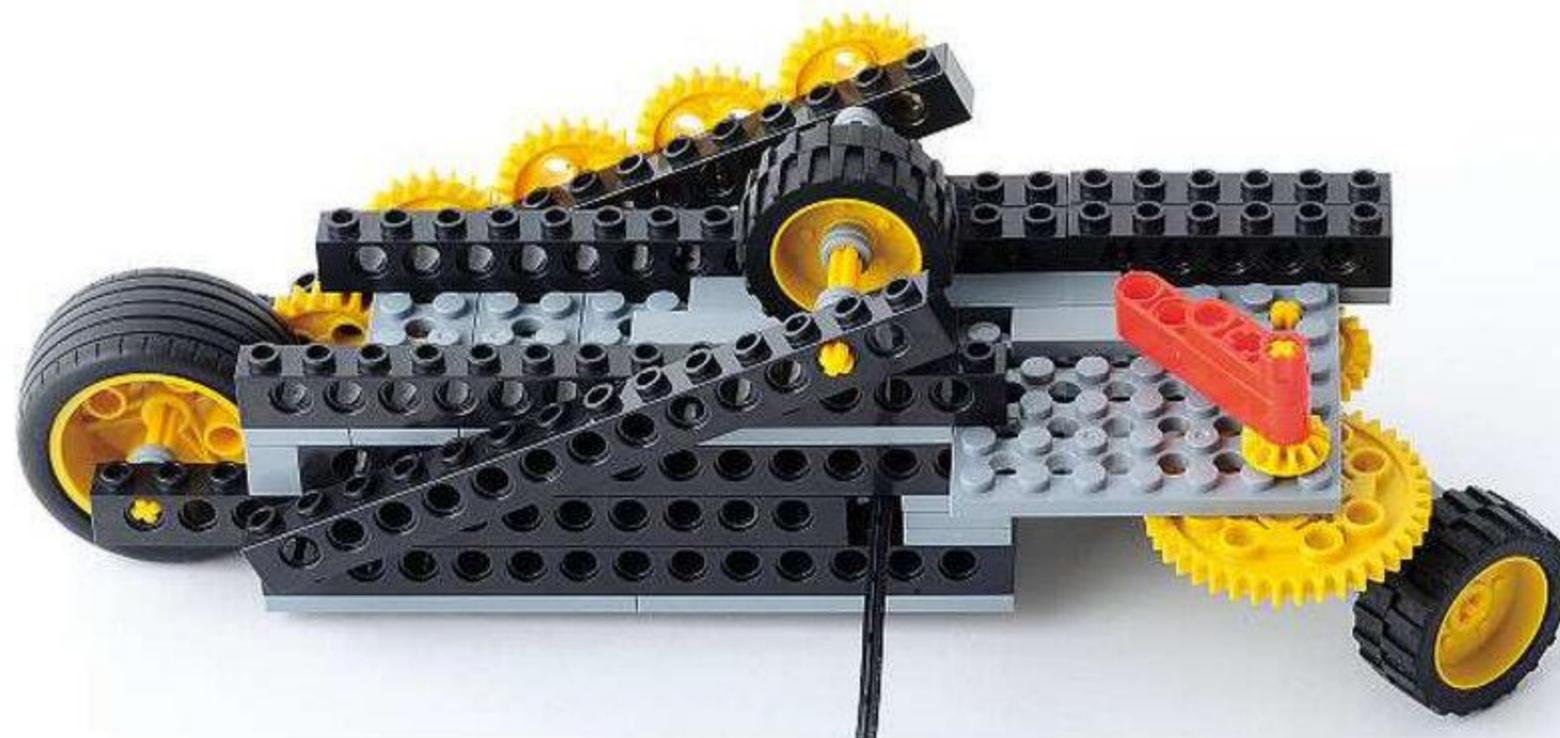
5 ④のビーム14ポチのはしのあなに本体から出ているシャフトを通して、ピニオンギア
うすで止めましょう。 ◇ピニオンギアうす×1

2



6 ビーム14ポチの一番はしのあなにペグSを取り付け、写真のように本体に取り付けま
しょう。 ◇ビーム14ポチ×1 ◇ペグS×1

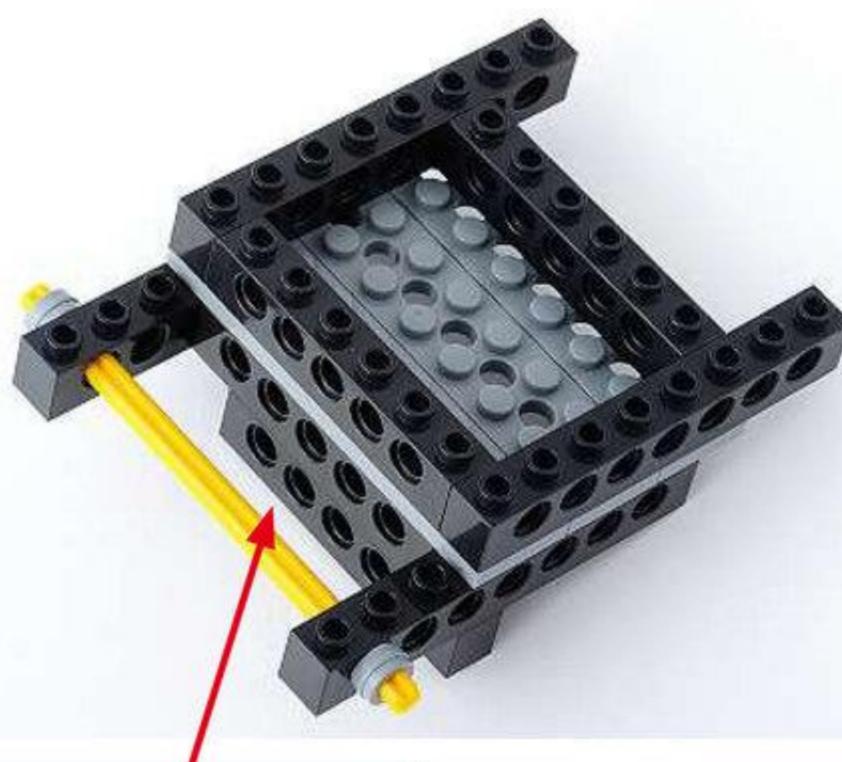
3



7 チャレンジ!! 下のpartsを使ってバッ
テリーボックスをおさめる部分を組みま
しょう。ヒントは、写真4だけです。

◇太プレート8ポチ×3
◇ビーム8ポチ×4 ◇ビーム6ポチ×4
◇シャフト10ポチ×1 ◇ブッシュ×2

4



下に取り付けるビーム6ポチはずらして取り付けます。

8 7を6のビーム14ポチに取り付け、さらにビームを取り付けましょう。

◇ビーム8ポチ×1 ◇ビーム4ポチ×2 ◇ビーム1ポチ×1

1



2



9 バッテリーボックスに電池を入れ、写真の

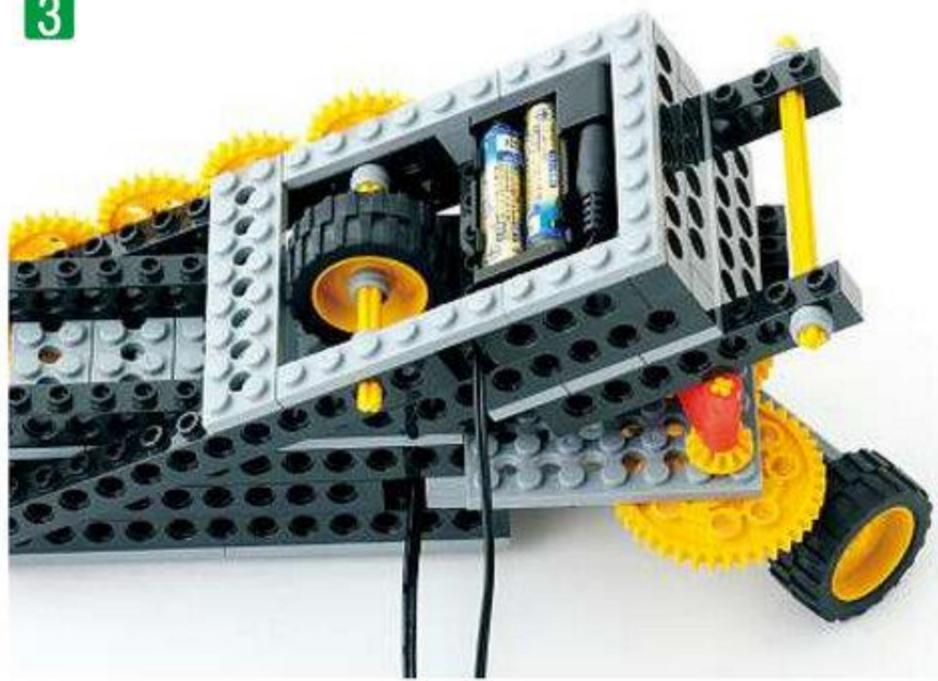
ようにおさめましょう。

次に、プレートを取り付けます。

◇バッテリーボックス／スライドスイッチ×1
◇単4電池×4 ◇ダミー電池×1
◇太プレート8ポチ×1
◇細プレート6ポチ×3
◇細プレート4ポチ×2

プレートで電池ボックスのケーブルを挟まないよう注意させましょう。

3



10 さらにプレートを組んで、スライドスイッチを取り付けましょう。

◇細プレート6ポチ×5 ◇太プレート8ポチ×2 ◇細プレート4ポチ×2

4

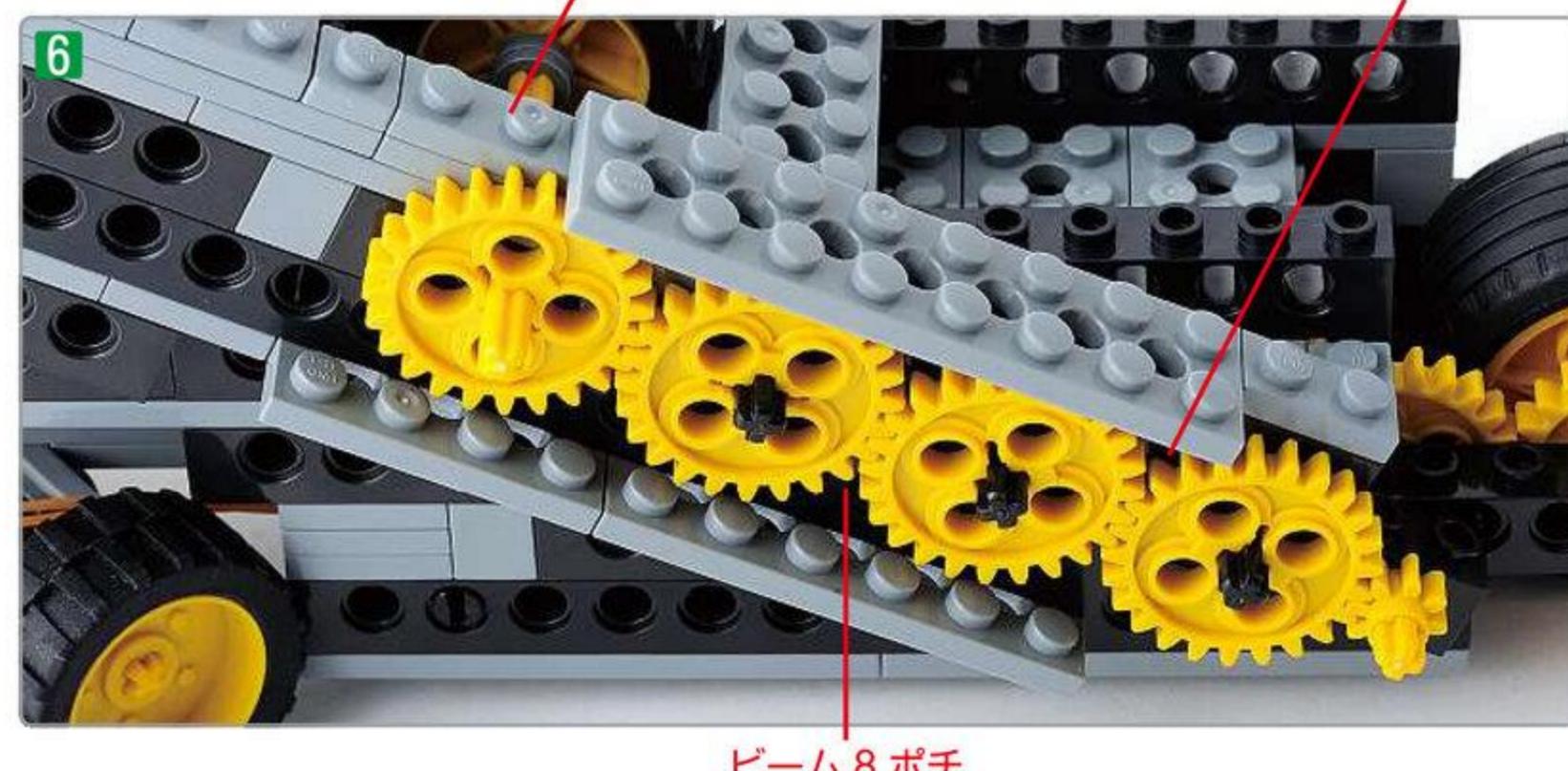


5



11 ギアに手をはさむときけんなため、写真のようにビームとプレートを取り付けてガードしましょう。

◇ビーム8ポチ×1
◇ビーム6ポチ×1
◇太プレート8ポチ×1
◇太プレート6ポチ×1
◇太プレート4ポチ×1
◇細プレート6ポチ×1
◇細プレート2ポチ×1
◇細プレート1ポチ×1

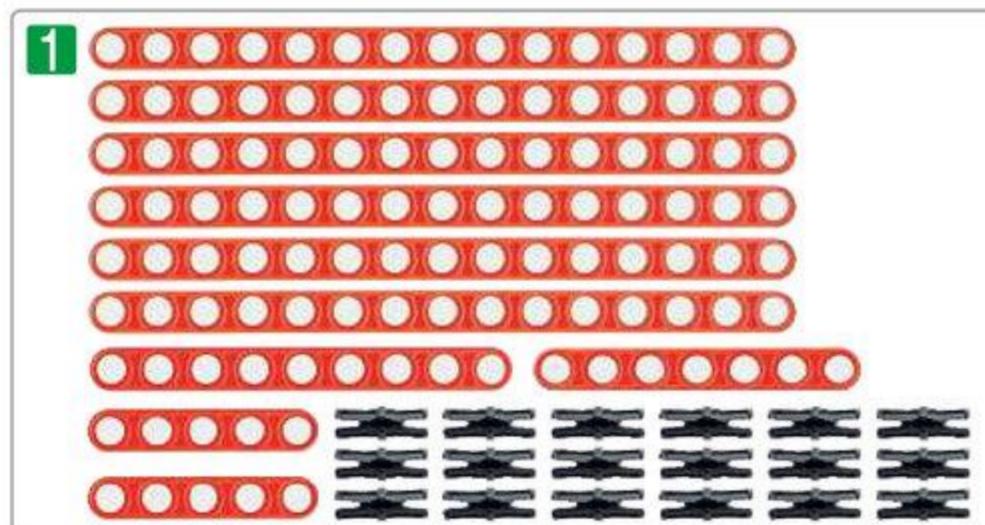


3 プログラム・ロッドを作ろう

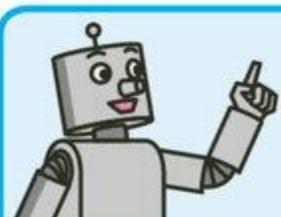
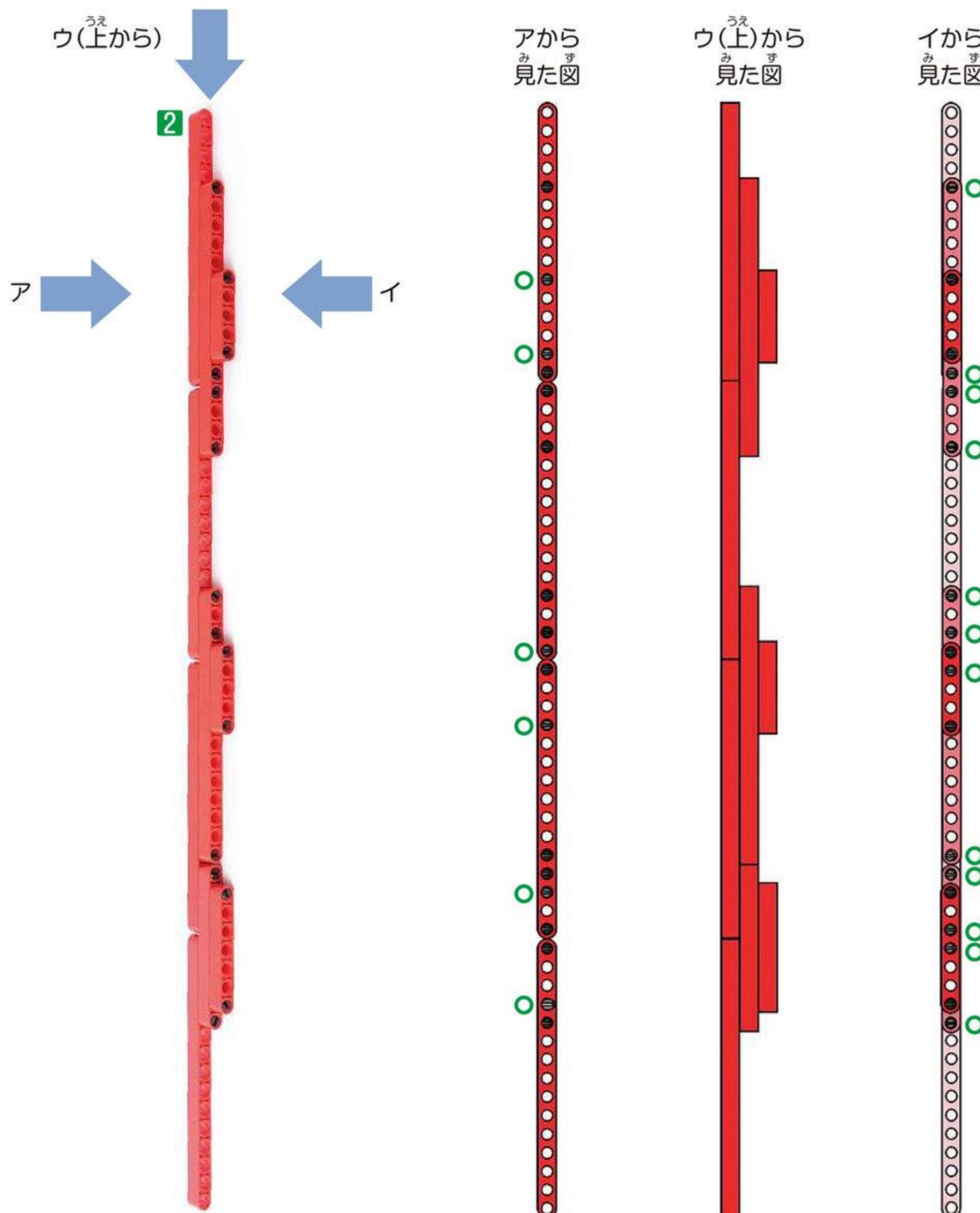
(めやす) 目安 10分

1 使うパーツをそろえましょう。

- ◇ロッド15アナ×6
- ◇ロッド9アナ×1
- ◇ロッド7アナ×1
- ◇ロッド5アナ×2
- ◇ペグS×18



2 チャレンジ!! ①のパーツを全て使って、プログラム・ロッドを組みましょう。



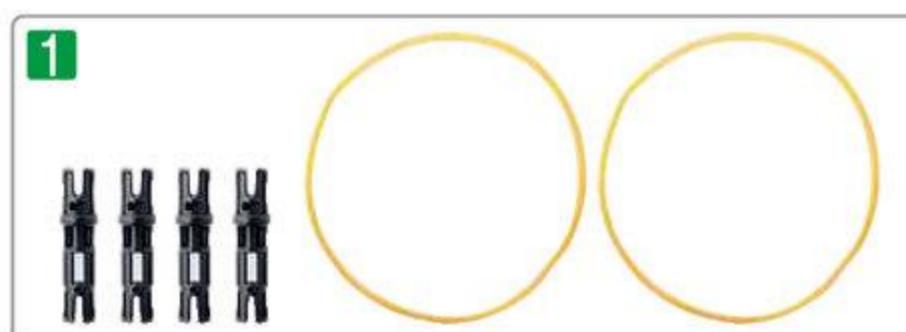
いろいろが濃いパーツが手前、うすい方が奥にあるよ。
○をつけたペグSは奥にあるよ。

4 ロボットを動かそう

(めやす 自安 20分)

- 1 つか
使うパーツをそろえましょう。

◇ペグL×4 ◇輪ゴム×2



- 2 プログラム・ロッドを本体に乗せましょう。

2



<反対側>

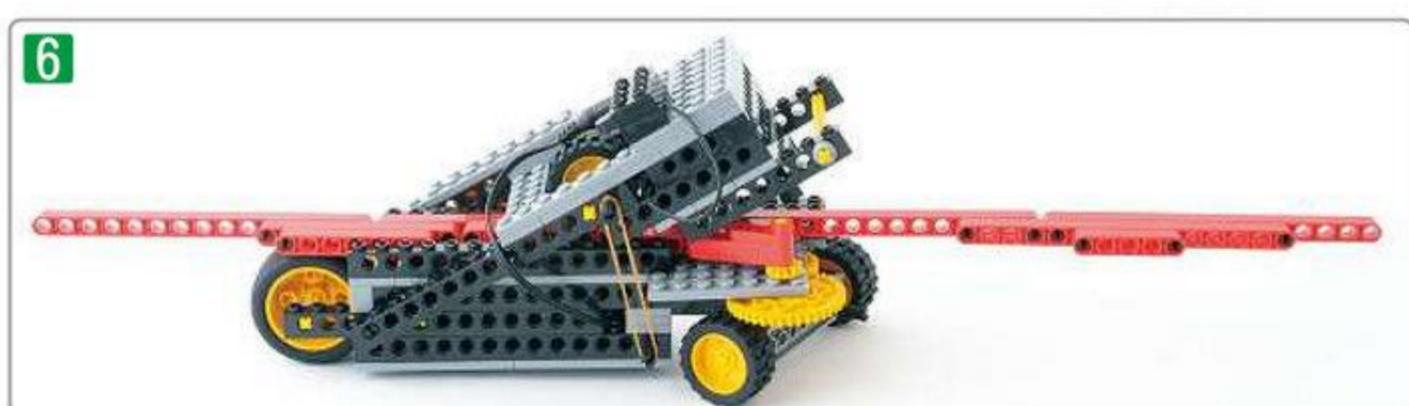
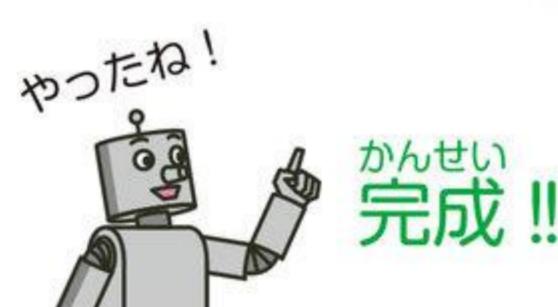
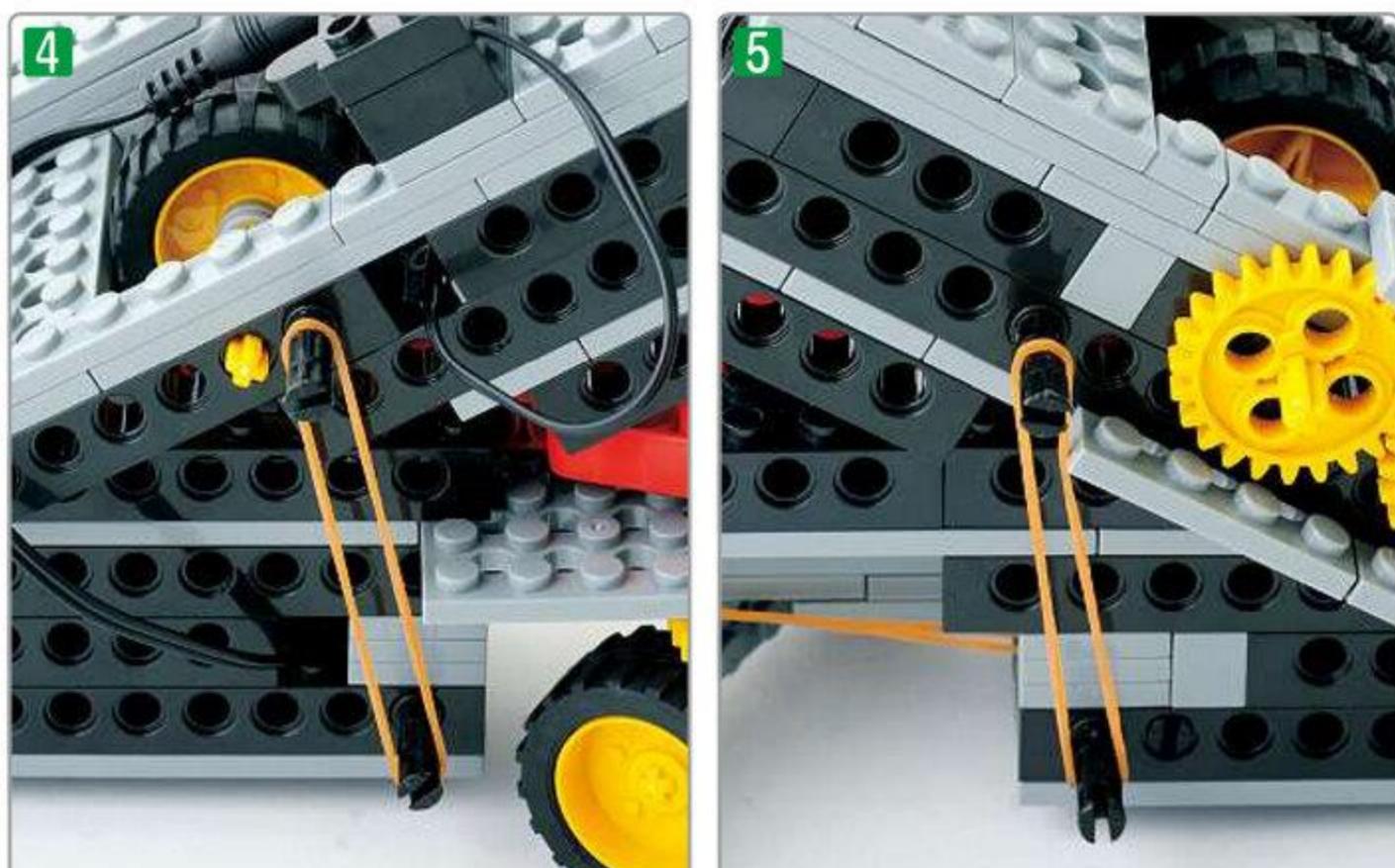
- 3 プログラム・ロッドをタイヤSでおさえましょう。

つぎ
次にペグLをしゃしん
写真のように取りつけ、輪ゴムをかけます。

モーターのプラグをスライドスイッチにつなぎましょう。

◇ペグL×4 ◇輪ゴム×2

3



④ ロボットを動かしてみましょう。スライドスイッチを矢印の方向に入れて進ませます。

① プログラム・ロッドはどうなりましたか。

前に進む。動く。 など

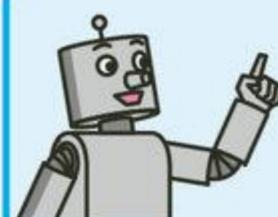


② ロボットはどのように走りますか。

右に行ったり、左に行ったり、まっすぐ走ったりする。 など

プログラム・ロッドが、後ろから前に送られる仕組みについて、下の文章の（ ）の中
に言葉を書いてまとめてみましょう。

ロボットのスイッチをオンになると、（モーター）が回転し、ならんでいるギアが回転を伝え、本体の上にある（タイヤS）が回転します。それによって、（タイヤS）でおさえられているプログラム・ロッドが前に送られる仕組みです。



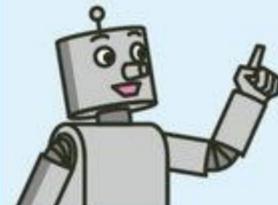
プログラム・ロッドが前に送られない場合は、レバーとタイヤSに注目！

- ① レバーが正しい角度になっているかたしかめよう（9ページ写真4・5みてね）。
- ② タイヤSの位置を左右に動かして調整してみよう。

プログラム・ロッドが前に送られない場合は、タイヤSの位置を左右に調整させたり、レバーがプログラム・ロッドの上に来ていないか確認してください。タイヤSがプログラム・ロッドにうまく当たっていない時には、P.14写真4・5の輪ゴムのかけ方を二重にするなど、しっかりと上から押さえるように工夫させましょう。

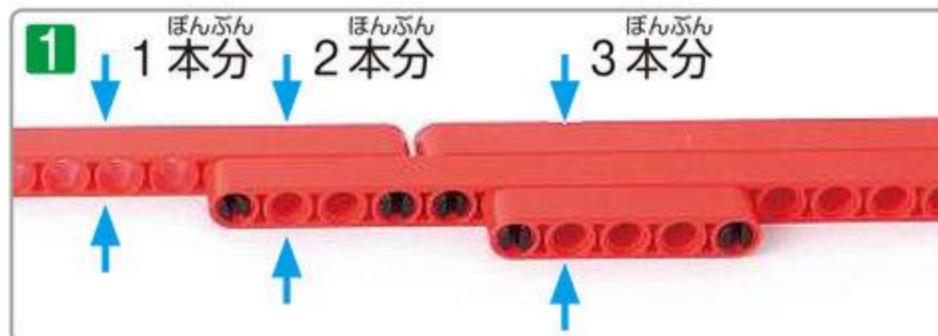
5 なぜ、自動で進み方が変わるのが考えよう

(めやす 20分)



ロボットが自動で右や左に進み方を変えるのは、本体の後ろにあるタイヤSの向きが変わるからだよ。
では、なぜタイヤSの向きが変わるのかな？

プログラム・ロッドのはばは、場所によってちがいます。



はばがロッド1本分のところ、2本分のところ、3本分のところの3種類です。

レバーにあたるロッドのはばによって、それぞれ進む方向がちがいます。

下の()の中に、「右」「左」「まっすぐ」のいずれかを書きましょう。

レバーにあたるはばがロッド1本分 → (右)に進む

レバーにあたるはばがロッド2本分 → (まっすぐ)に進む

レバーにあたるはばがロッド3本分 → (左)に進む

左右に切りかわらない時は、プログラム・ロッドを外してレバーに注目してみましょう。

うまく切り替わらない場合は、P.9の写真4・5のレバーの角度に合わせるように指導してください。

レバーが、プログラム・ロッドのはばによって進む方向を変える役わりをしています。

プログラム・ロッドのはばにあわせて、レバーが動くよ。
そしてレバーの動きにあわせてタイヤSの向きが変わり、ロボットの進む方向が変わるんだね。
2日目は、プログラム・ロッドで自分の考えた通りにロボットを動かしていくよ！



3



次回の授業の前日には、タブレットの充電をしておきましょう。

プログラム・ロッドは2日目の授業でも使用するので解体しないように指導してください。



ロボットの教科書

2

▶ミドルコース

じどうそうこう
自動走行ロボット「プログラミングカー」



このページ以降は1日目とは別々に渡すなど、授業運営に合わせてご使用ください。

講師用

★第2回授業日 2024年 12月 日

授業のはじめに、なまえ・授業日を必ず記入させるよう指導してください。
なまえ _____

2024年12月授業分

2
かめ
日目

タブレットの充電はしてきましたか?
まだの人は、今のうちに充電をしておきましょう。

■指導のポイント <2日目> 生徒自らプログラムを作成し、なぜ自動で切り替わるのか、その仕組みを観察します。その上で、パソコンやゲーム機などに搭載されているプログラムと、このロボットに搭載されているプログラム（カム機構）の共通する概念（プログラムとは何か）を学ぶとともに、プログラムの表現方法や実行するための手段の違いを学びます。（目安 10分）さらに、マイコンブロックを取り付けて、2つのプログラムで動くロボットに改造します。

1 ロボットの動く仕組みを復習しよう

1 プログラム・ロッドを本体に乗せて、ロボットを動かしてみましょう。

2 プログラム・ロッドのはばと進む方向の関係について復習しましょう。

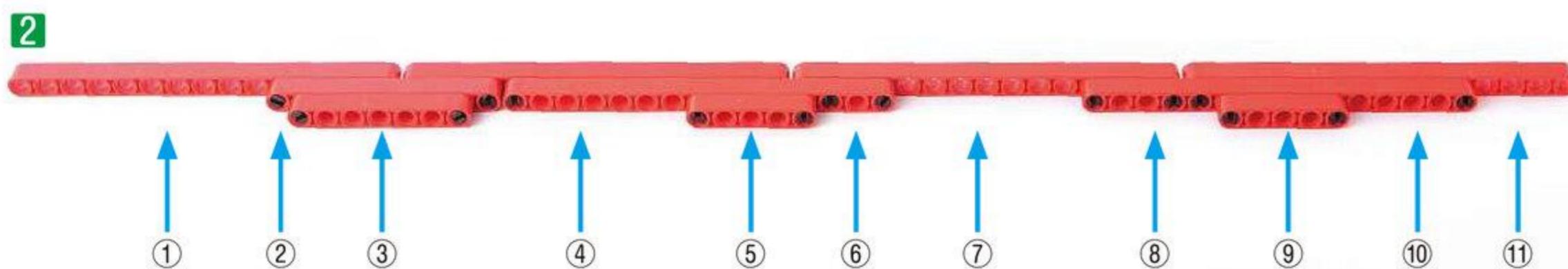
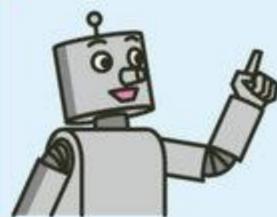


写真2で①～⑪の部分でロボットがどのように動くのかをまとめてみましょう。

番号	ロッド何本分か	進む方向	何アナ分か
①	1本分	右	10アナ分
②	2本分	まっすぐ	1アナ分
③	3本分	左	7アナ分
④	2本分	まっすぐ	8アナ分
⑤	3本分	左	5アナ分
⑥	2本分	まっすぐ	3アナ分
⑦	1本分	右	7アナ分
⑧	2本分	まっすぐ	5アナ分
⑨	3本分	左	5アナ分
⑩	2本分	まっすぐ	5アナ分
⑪	1本分	右	4アナ分

② プログラムを自分で作ろう

プログラム・ロッドのはばのちがいで、ギアに取り付けられたレバーを動かし、進む方向を変えることができるので、プログラム・ロッドを改ぞうすると、ロボットの動き方を変えることができます。



1日目に作ったプログラム・ロッドを参考にして、オリジナルのプログラム・ロッドを作ってみよう。

右の改ぞう例の使用パーツ

- ◇ロッド15アナ×6
- ◇ロッド9アナ×1
- ◇ロッド7アナ×3
- ◇ロッド5アナ×3
- ◇ロッド3アナ×3
- ◇ペグS×19
- ◇シャフトペグ×8

プログラム・ロッドを組む際にペグSを使用すると引っかかることがあります。なるべくペグSで組むように指導してください。また引っかかった場合は、プログラムロッドを軽く後ろから押すなどすると、再度動かすことができます。

プログラム・ロッドを作る時に注意すること

①右に進む部分の長さの合計と、左に進む部分の長さの合計と同じにすると、右や左に動きながら、大体まっすぐに進みます。

②右の改ぞう例では、ロッド15アナをたてに5本ならべていて、つなぎ目で折れ曲がります。

折れ曲がる部分のきよりが、短すぎると、うまく動かないことがあります。

③ロッド3本分より多いはばにすると、プログラム・ロッドが動くみぞに入らないので、動かなくなります。

自分で考えたプログラム・ロッドで動かすと、どんなコースになりましたか。

観察して、次のページにコースを書いてみましょう。

【改ぞう例】

(やす 15 分)

<反対側からみた時>

1



2



かんさつ
観察

ロボットが進んだコースを書いてみましょう。

かいめ
1回目

スタート

いぢ
位置



かいめ
2回目

スタート

いぢ
位置



③ つくったプログラムでロボットを動かそう

(めやす) 目安 10分

長いプログラム・ロッドは、ペグでつなぐことで輪にすることができます。

輪にすることで長い時間ロボットを動かし続けることができます。

1



④ コースに合わせてプログラムを作ろう

(めやす) 目安 30分

下のようなコースを作つて、ロボットがコースにそつて走るようにプログラム・ロッドを作りましょう。

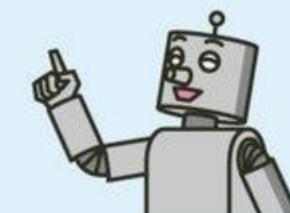
①

②



ひだり 左のコースの他に、自分でコースを作つて、それに合わせたプログラムを作りましょう。

動かしてみて、自分の考えたように走つたかな。
プログラムを考えて(せっけいする)、作る(せいさくする)ことは大変むずかしいことだね。



5 プログラムって何だろう

(めやす
目安 10分)

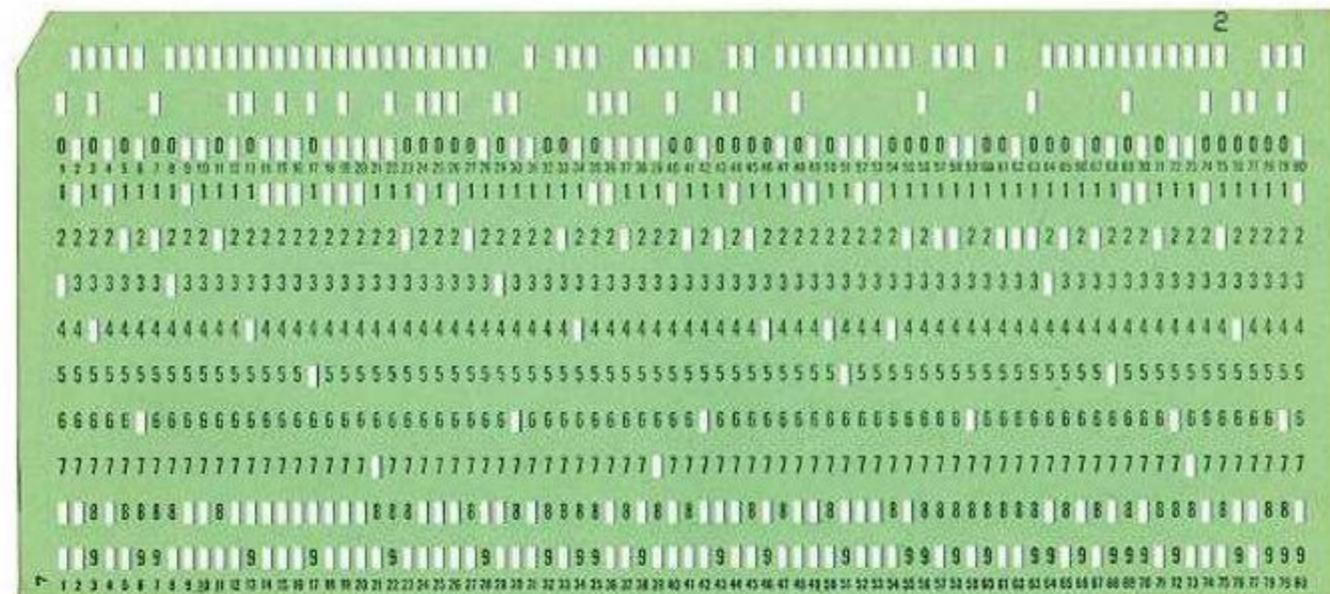
し 知っているかな? ~パンチカード~

まだ現代のコンピュータのようなそうちがなかつた時代にも、自動で機械を動かす仕組みがつくられました。今から200年以上前、自動でふくざつなもようのおり物をあむために、厚手の紙にあなをあけたものを通して機械をそうさしました。これがパンチカードの始まりです。

<パンチカード>

機械は、パンチカードのあのあるなしで動きを変えて、おり物をおりました。これは、楽器のえんそうにも応用され、自動えんそうのオルガンやピアノが作られました。

1880年代には、アメリカで人口の調査のためにパンチカードと集計機が使われ、手作業よりもはるかに速いデータの入力・記録そうちとして使われるようになりました。



現代では、ハードディスクやメモリーのように電気的に情報が記録されるようになりましたが、昔は紙にあなをあけたものが、機械を正確に動かすために使われたり、記録のために使われていたのです。パンチカードは、1980年代まで、社会のいろいろな場所で活用されていました。

し 知っているかな? ~プログラム~

みなさんは、「プログラム」という言葉を聞いたことがありますか。

「プログラム」とは、どういうものなのでしょうか。

身の回りの機械に取り入れられていますが、どんなものに取り入れられているでしょうか。
予想を下に書きましょう。

パソコン、ゲーム機、テレビ、自動車、電子レンジ、洗濯機、リモコン、エアコン、デジタルカメラ、ビデオカメラ、掃除機、電話機、携帯電話、ロボットなど

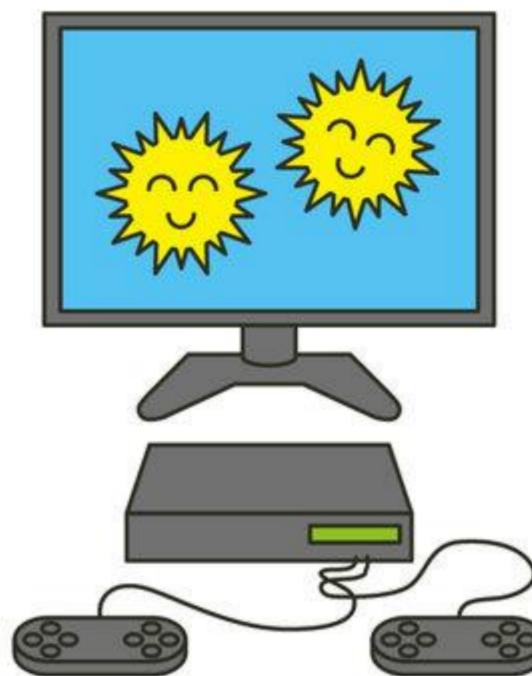
あるゲーム機には、キャラクターの動きを決めるプログラムが入っています。
プログラムは、数字の0と1で作られています。

数字の0は「キャラクターが動かない」という感じ、数字の1は「キャラクターが動く」という感じになっています。

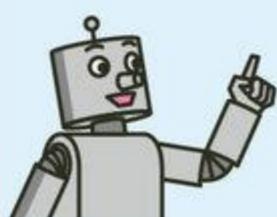
ゲーム機のリモコンで、ボタンをおした時ゲームのキャラクターが動き、はなすと止まるというプログラムを見てみましょう。

ボタンには電子回路というものがせつぞくされていて、この電子回路は、ボタンがおされていない時は0を、おされた時は1を、信号としてゲーム機に送ります。

ゲーム機は、この信号によって、キャラクターの動きを決めています。



パンチカードでは、あるなしの組み合わせがプログラムになっています。
今回作成した「プログラミングカー」のプログラムは、プログラム・ロッドです。プログラム・ロッドの形がロボットの動きを決めるプログラムになっています。



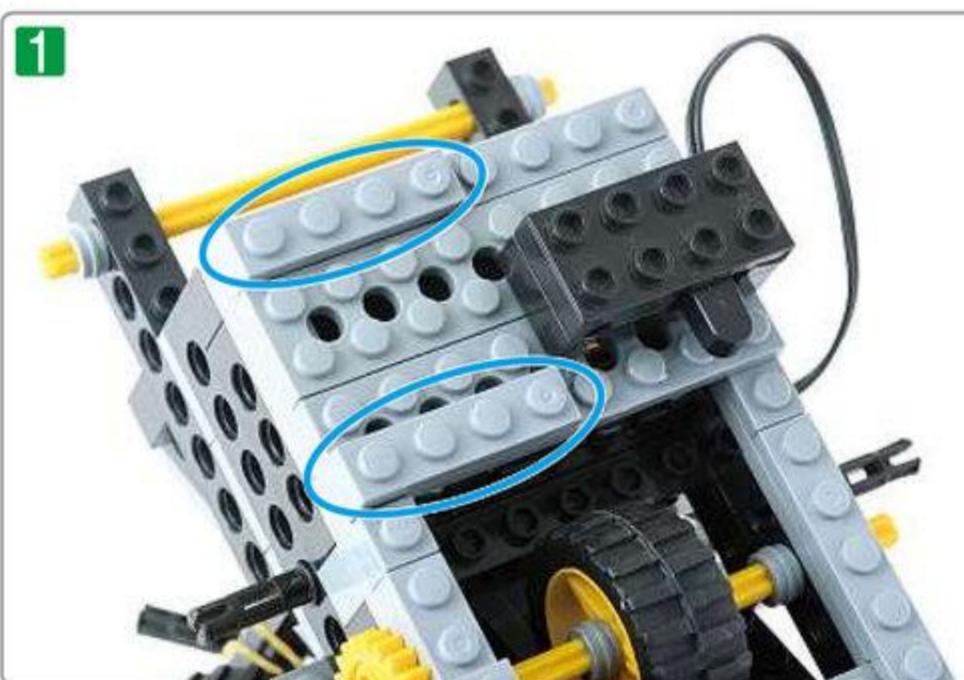
プログラムは、「予定(計画)」という意味で使われているよ。
映画館で「プログラム」という言葉をみかけるけど、これも「上映する予定」という意味なんだ。

6 音に反応して止まるようにプログラムを作ろう

(目安 15分)

- 1 いったん、プログラム・ロッドを外して、スライドスイッチを1ポチ分ずらして取り付けましょう。次に、細プレート4ポチを取り付けます。

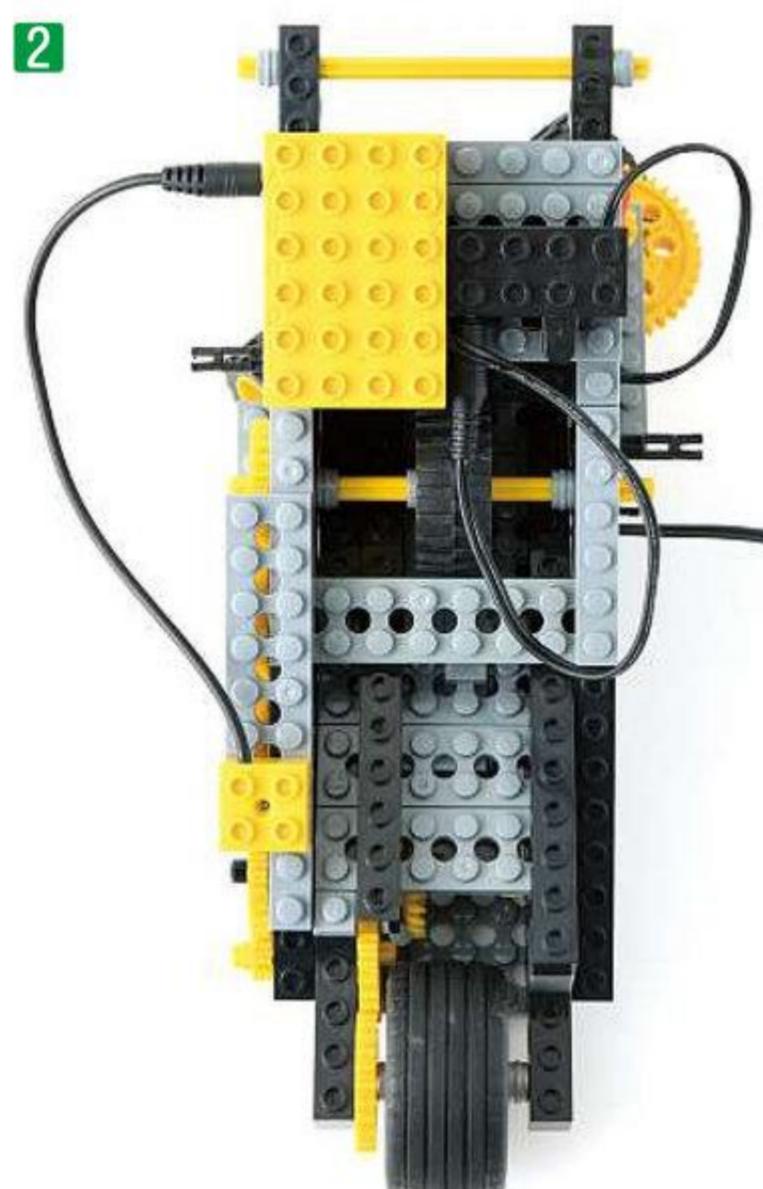
◇細プレート4ポチ×2



- 2 マイコンブロックと音センサーを取り付けましょう。

音センサーをポートAに、マイコンブロックのコードをスライドスイッチに接続します。
プログラム・ロッドを取り付けてから、モーターをポート1に接続しましょう。

◇マイコンブロック×1 ◇音センサー×1



プログラミングしよう

プログラム「音を感知して止まる」

- ① プログラム・ロッドに従って前進する
- ② 音を感知する
- ③ 停止する

あとから振り返りができるようにプログラム No. をメモしておきましょう。

プログラム No. ()

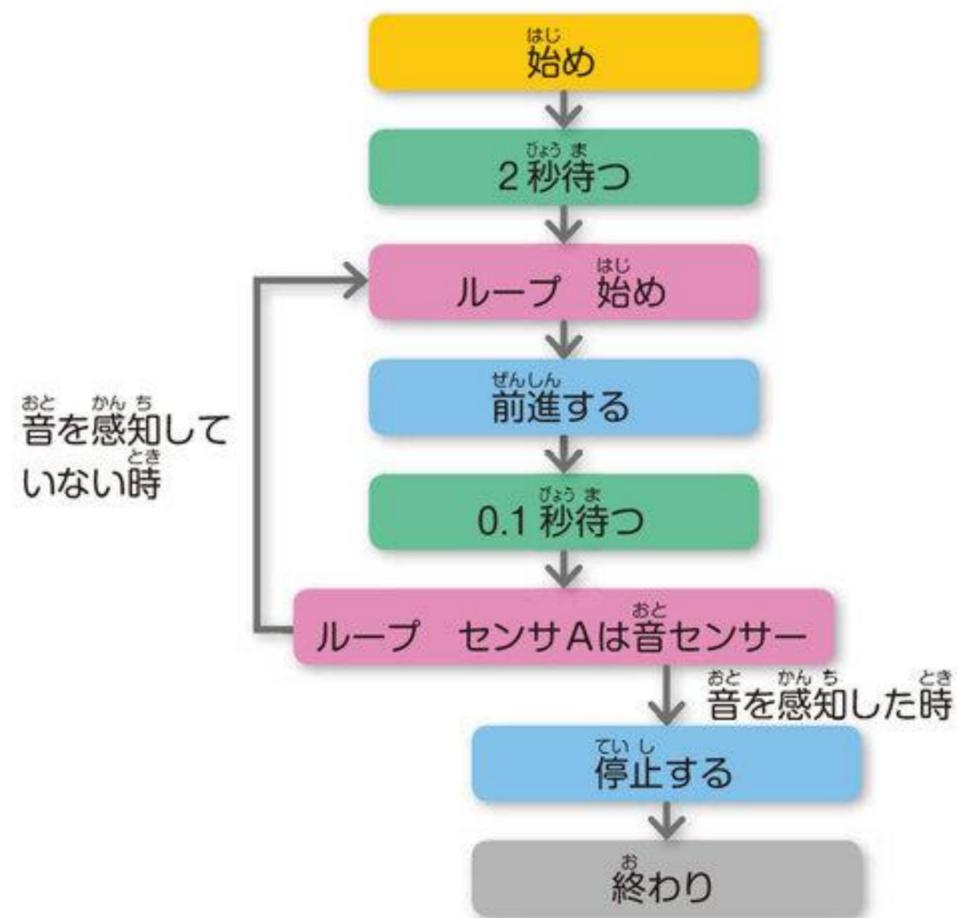
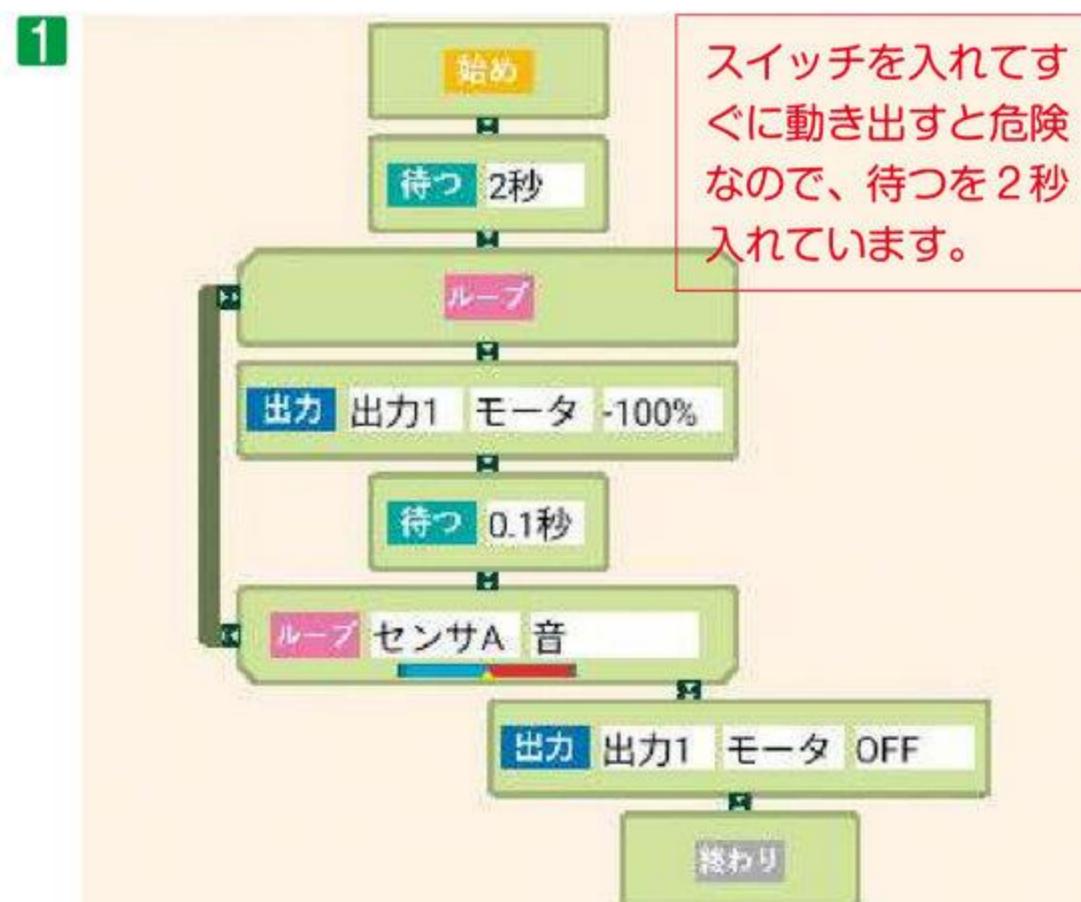


図 1 のプログラムは一例です。

センサーA : 音センサー
出力1 : モーター



**モーター、音センサーとマイコンブロックのつなぎ方と、
プログラムが合っているか、確認しましょう。**

ロボットがかっこよく動くように、「待つ」の時間などをいろいろ変えて試してみましょう。

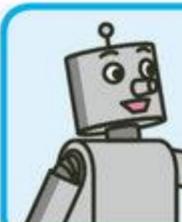
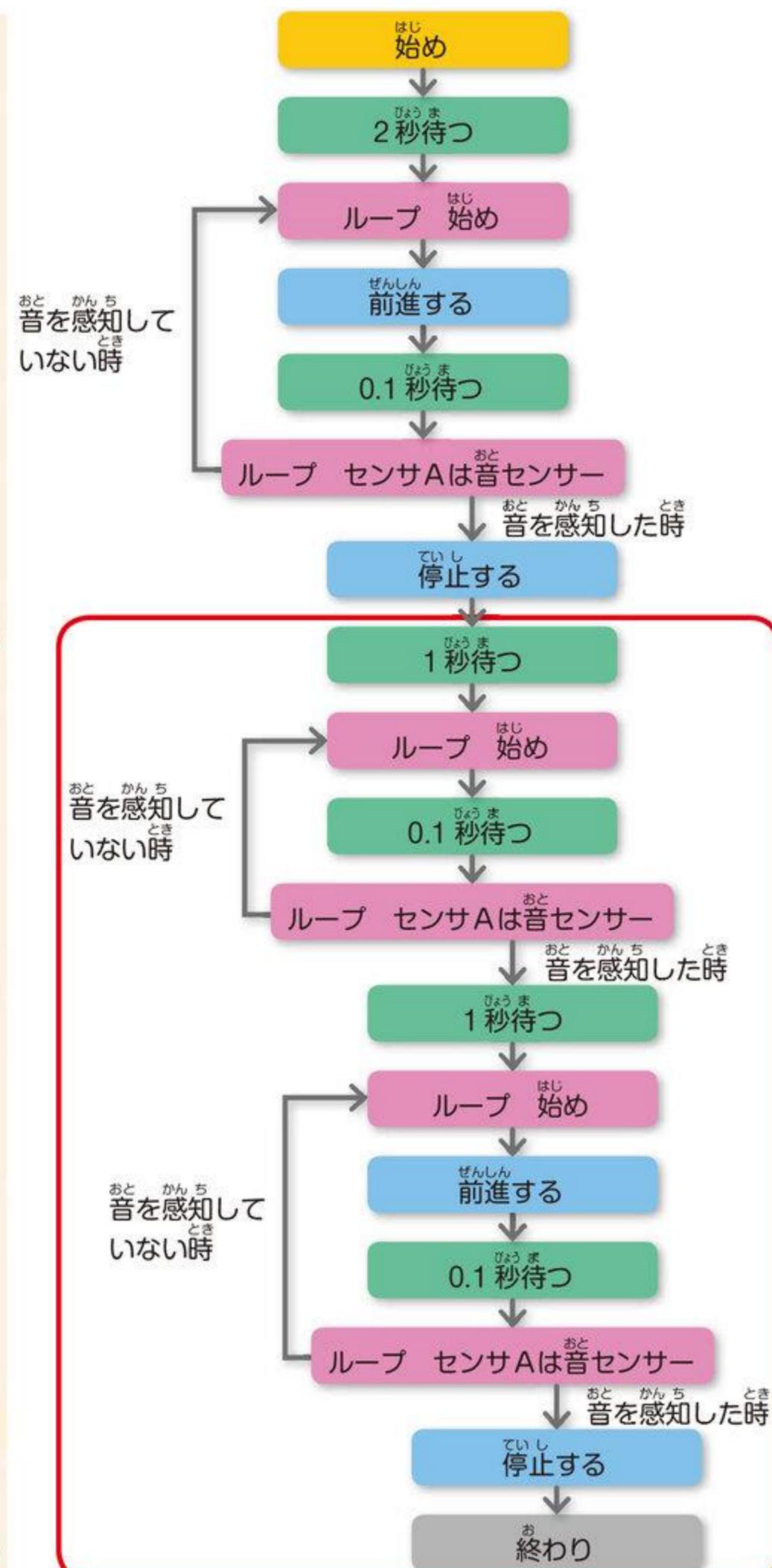
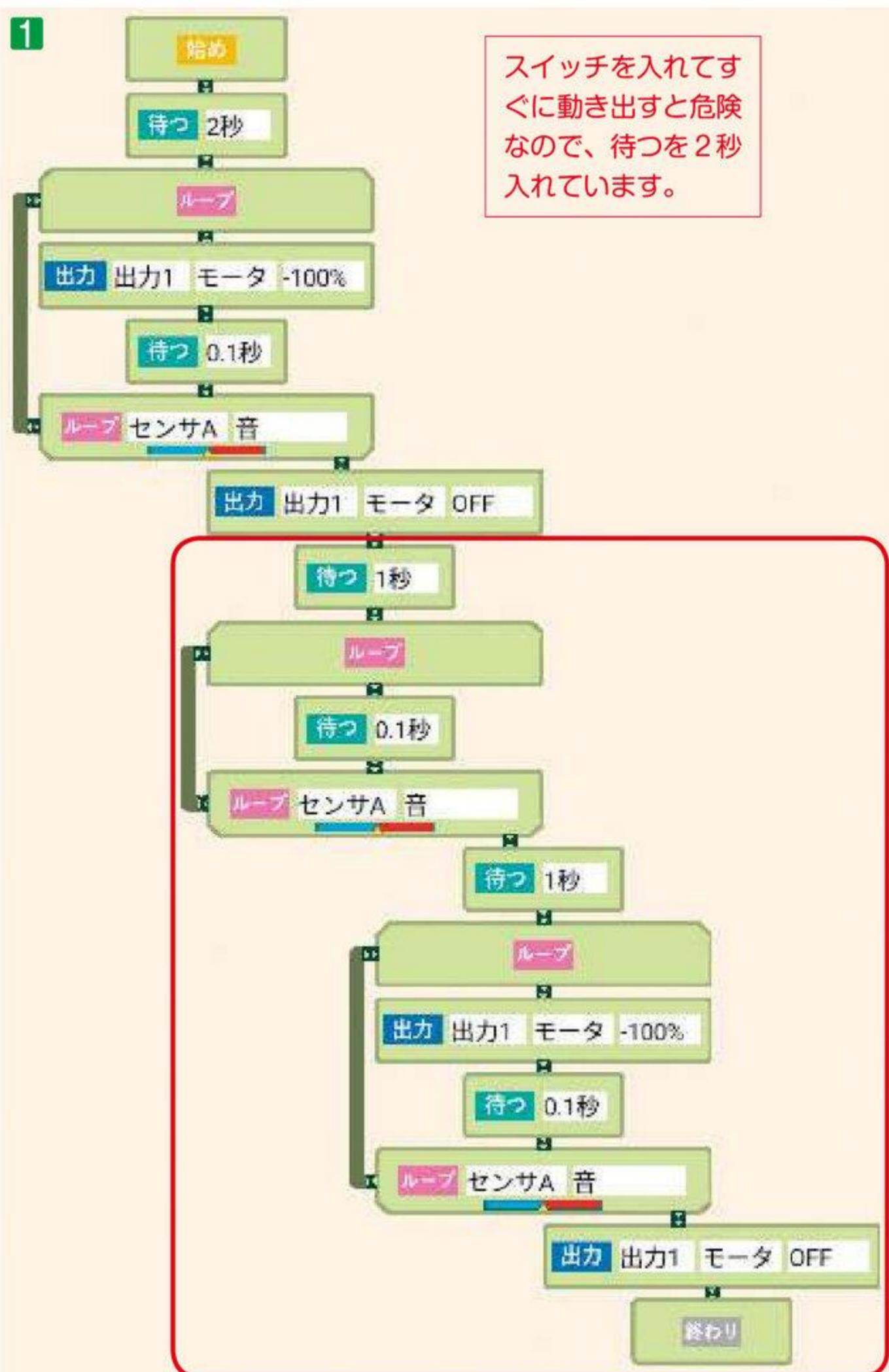
ロボットがすぐに止まってしまう場合は、ロボットが大きな音にしか反応しないよう音センサーの条件を変えてみましょう。

注意！モーター、音センサーとマイコンブロックの接続と、プログラムの出力ポートが違っていると、パーツ故障の原因になります。接続間違いかないか確認させてください。

例) プログラムで「ブザー」を選択して、モーターを接続 → モーター故障

プログラム改造例「音を感知して止まったり、進んだりする」

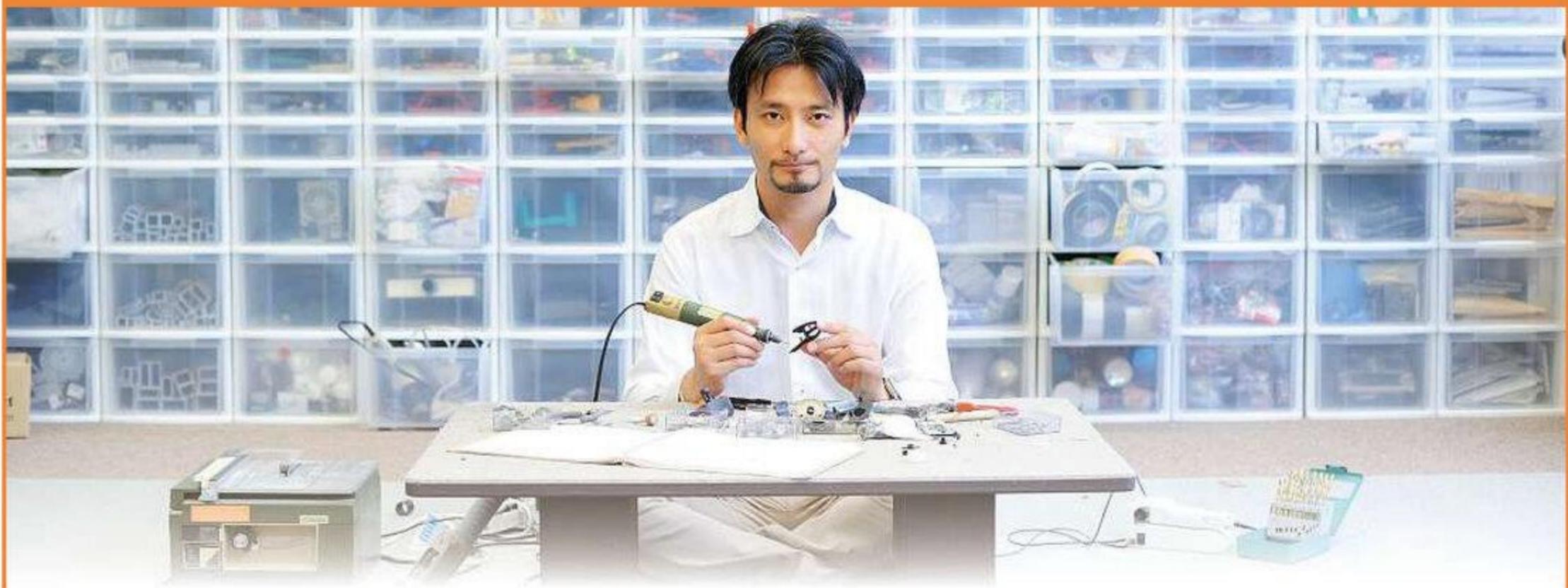
- ① プログラム・ロッドに従って前進する
- ② 音を感知する
- ③ 停止する
- ④ 音を感知する
- ⑤ 前進する
- ⑥ 音を感知して停止する



プログラム・ロッドがちょうど1周したところで止められるか、チャレンジしてみよう！

今回のロボット開発秘話

高橋智隆先生からのメッセージ



今まで、真っ直ぐ動き続けるロボットや、簡単なそうじゅうができるロボットを作ってきました。

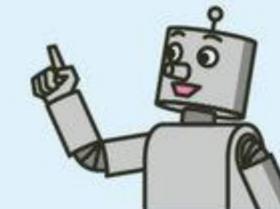
今回は、あらかじめ決めた動きを自動的に行うロボットです。プログラムの原理が学べたのではないでしょうか。

7

今回のロボット

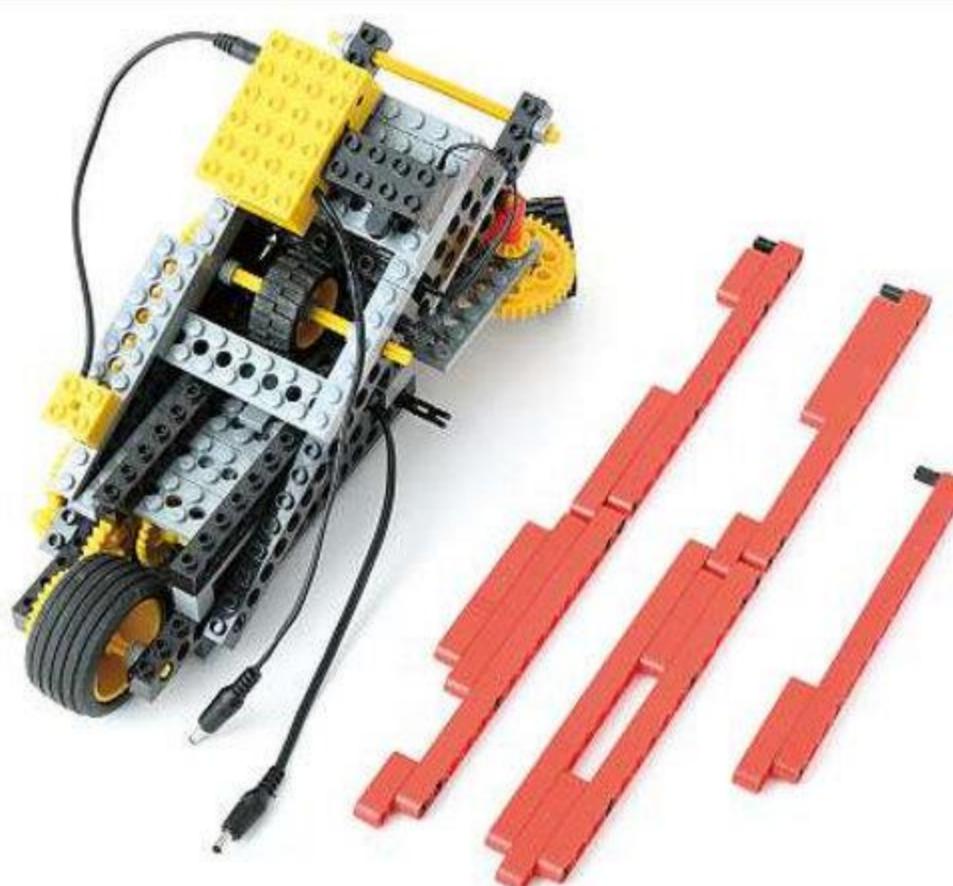
作ったロボットの写真をとってもらってはりましょう。写真がない場合はスケッチをしましょう。オリジナルロボットは、工夫した点なども書きましょう。

かんせい 完成したロボットをおうちでも動かしてみよう！
うご
スライドスイッチをきって、マイコンブロック、モーターのコードをぬいて
も かえ
持ち帰ろう。



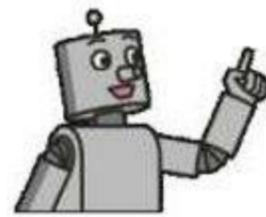
はこ <運びやすいようにして持ち帰ろう>

1



- じゅぎょう 授業が終わったら、必ずタブレットの電源ボタンを長押しして OFFにしておきましょう。
- じかい 次回の授業の前日には、タブレットの充電をしておきましょう。

- 持ち帰って家でもロボットを動かして楽しみながら、保護者に成果を見せることが大切です。
- ロボットを持ち帰れるように分解を補助してください。
- 今回作ったロボットは、家ではらしておくか、次回の授業がはじまる10分程前にばらすようご指導ください。



これから作るロボットをしようかいするよ

ミドルコース

1月	ロボウルフ	2月	バシャリン
おかみ 狼ロボット		ばしゃ 馬車ロボット	
さき つま先や かかとで じめん 地面をけり出す だ		ひと 人と馬が うま 協力して きょうりょく はし 走るよ	
3月	メカポンロボ	4月	ロボキャッチ
まも たたいて守って		つかんでゲット！	
コンピュータと たいせん 対戦！		クレーンゲームに チャレンジ！	

アドバンスコース

2・3月	メクリン	4・5月	NEW ロボット
どくしょしえん 読書支援ロボット		がた ブランコ型ロボット	

進級したら、

みんな、もらえる!!



プライマリー コース ベーシック コース ミドル コース アドバンス コース

：コースを進級された方用に、
修了証とパイロットを
お送りします。

：2024年10月以降に進級される方が
対象となります。

※画像はイメージです。実際のものとは異なる場合があります。
※「パイロット/修了証」のカラーは、
進級コースによって異なります。

SNSアカウント
フォローお願いします！



@human_junior



ヒューマンアカデミー
こどもちゃんねる



ヒューマンアカデミー
ジュニア



@human_CECoE

創口ボ検定

クリエイティブロボティクス検定
けんてい

新たに
スタート!

“実際のロボット作り”をテーマにした新感覚の検定です！
サンプル問題を見てみましょう。



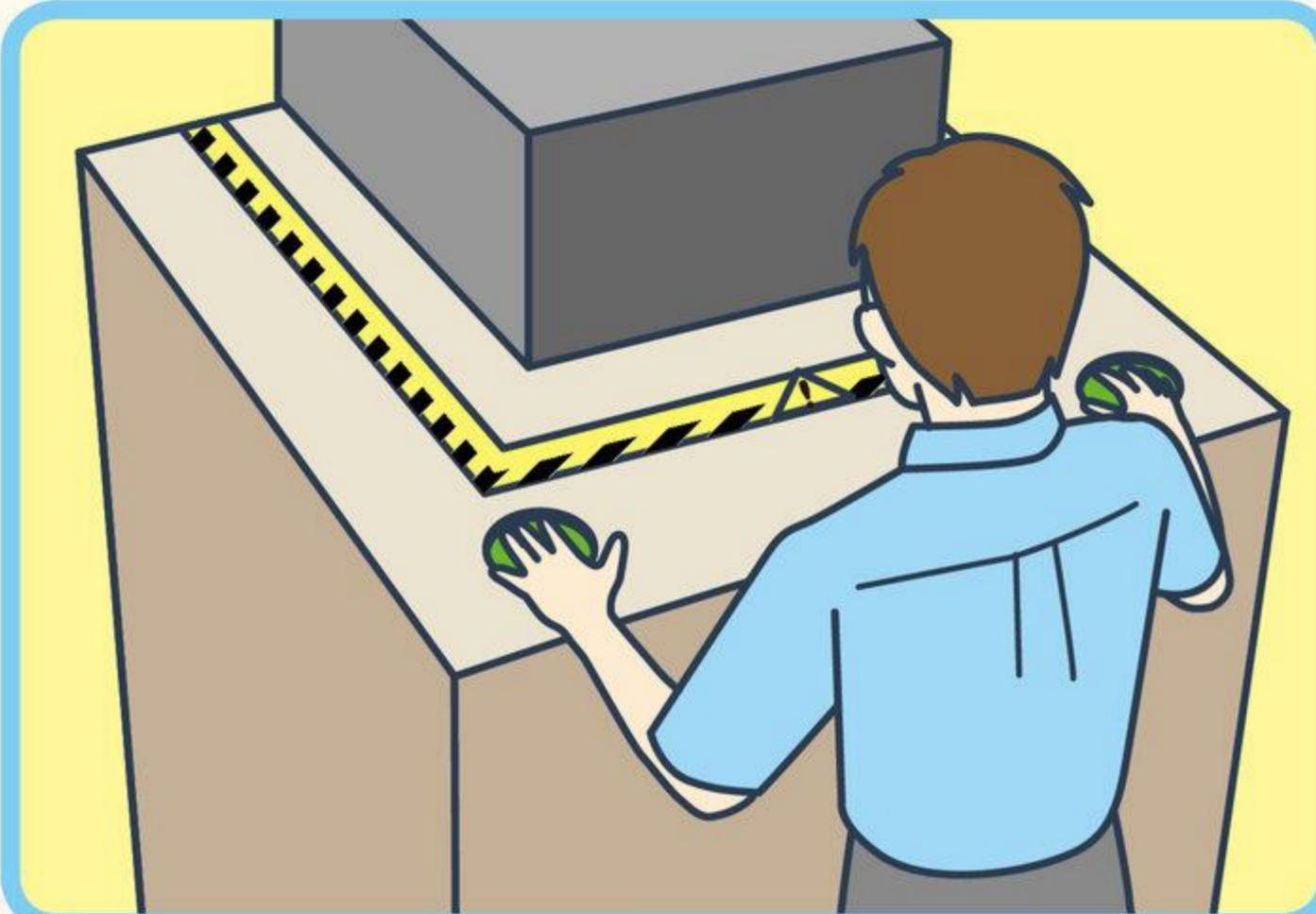
ケンジくんとツカサくんの話をきいて、問題に答えましょう。

ケンジ 「この間の社会科見学で、いろんな機械を見ることができたね」

ツカサ 「かたいものをペチャンコにする“プレス機”とか面白かったなあ…。」

「そういえば、プレス機のスタートのスイッチが左右に2つあったよね。」

「両方のボタンを同時に押さないと動かないなんて、面倒だと思わない？」



ケンジ 「でも、これはすごく大事なしくみらしいよ。

スイッチが左右どちらかにしかない設計になると（ ）んだって」

問題

ケンジくんのセリフの（ ）に入る文として、正しいのはどれですか。

あ：機械のパワーが足りなくなってしまう

い：左右がかたむいて、キレイにプレスできなくなってしまう

う：まちがえて自分の手をはさんでしまう人がふえる

創口ボ検定

クリエイティブロボティクス検定

こうしき
公式サイトも
チェックしてね！



「ものをつくる」ことについて考える検定がはじまります！

- ☑ この機械は、どうしてこんなつくりになっているんだろう？
- ☑ この製品って、こういうカタチにした方がいいんじゃないの？

そんなギモンを本気で考える、新感覚の「クリエイティブ」な問題です。
ぜひ実際の検定にもチャレンジしてみてね。

- 世の中の物づくりや生産工程の仕組みが分かる
■知っていることを材料に、知らないことを「考える」問題形式
■問題をとくのが楽しくなる！ストーリーにも注目してね
- \こんな検定だよ！／

SNSもチェックしよう！Instagram 「@mirai.sosei」 →



かいとう

解答

う

かいせつ

解説

これは、プレス機に手をはさんでしまう事故を防ぐための設計です。

プレス機は、かたい金属などを押さえつけてペチャンコにする機械です。

当然、手や指をはさんでしまうと大ケガしてしまいますね。もしスイッチが片方だけにしか設置されていないと、もう片方の手をうっかりはさんでしまうキケンがあるのです。

もちろん「手をはさまないように気を付ける」という対策もとても大切です。ですが、人間はいつか絶対にミスをしてしまうものです。今回のスイッチのように「そもそも、ミスをしていても事故が起こらない」という設計にしてしまうのも安全対策の一つなのです。このようなつくりのことを「フール・プルーフ」といいます。

たとえば、ストーブは倒れているときにスイッチを押しても電源が入らないものがほとんどです。高速でドラムが回転する洗濯機は、フタが開けっ放しになつていて作動しません。「どんな人がどう使っても事故が起こらないように作る」というのも、ものづくりの大好きな考え方です。

皆さんが大人になるころにはロボットは今よりずっと一般的になつていて、さらに多くの人のもとで活躍しているはずです。だからこそ、これからロボット作りにはフール・プルーフの考えがますます必要になっていきますね！



2025年1月～

リンクス

LYnxタブレットで 新しい学びがスタート!

超科学の空中都市「STEAM」から始まる、学びの新世界。

教科書や映像授業もタブレットで見られるよ。

つくった作品をアップして、みんなに見てもらったり、便利な機能もいっぱい!

対象	ベーシック コース	ミドル コース	アドバンス コース
+ 新しいLynxタブレット(HA-008以降)をご購入の方			

※2025年1月以降にベーシックコース以上に在籍する方が対象です

デジタル教科書
(LynxBook)

タブレットで教科書が見られるよ。拡大できるから、細かいところが見やすくなる!

マイルーム

つくったロボットの画像を保存・投稿できる!
コメントももらえるかも!?

映像授業

分からないところやうまく動かないときに映像授業で確認できるよ。



みんなのきろく

みんながつくったロボットを見られるよ!
改造のヒントを見つけよう。

レコードルーム

授業に出席するとスターがたまつてガチャがひける! つくったロボットのズかんも見られるよ。

▲スターを集めて、ガチャをひこう!!

ガチャでは、パイロットがそうびできる
未来のべんりアイテムがあつ
じぶんパイロットは自分のアバターに設定できるよ。

