

埼玉県立浦和第一女子高等学校

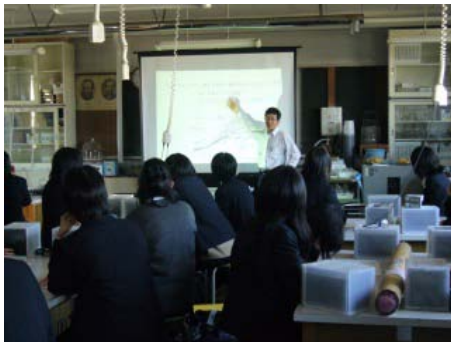
自走式ロボット「ちょこまカー」をつくろう

日時 | 2010年12月18日

講師 | SNG グループ、小林大先生、大島まり先生、川越至桜

参加者 | SSH クラス 1 年生 28 名

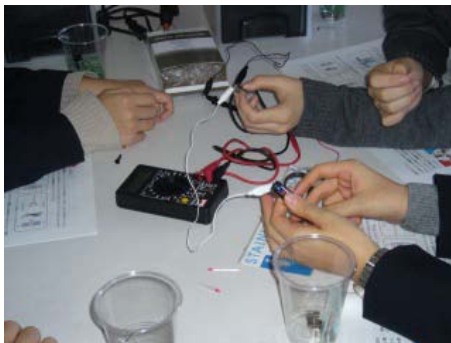
「ちょこまカー」は、黒線を光センサーで検出し、モーターを制御することで線の上を沿って走るロボットです。講義では、ちょこまカーに使用する光センサーやトランジスタについての解説と簡単な実験を行い、それぞれの原理を学習しました。そして、光センサー、トランジスタ、モーターなどを使用して、ちょこまカーを1人1台組み立てました。全員がきちんと走るものを完成させることができ、カレンダーの裏側などにコースを描き、制作したちょこまカーを走らせました。



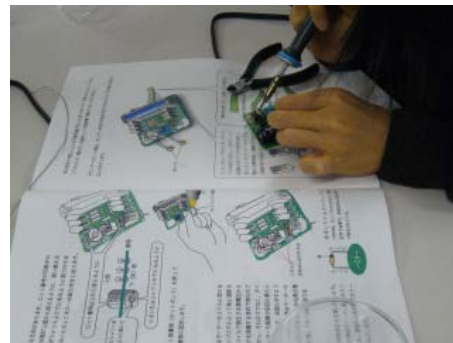
光センサーやトランジスタについて説明される小林先生。



光センサーを使って実験をしています。



トランジスタやモーターを使った実験をしています。



トランジスタや光センサーなどを、はんだ付けしていきます。



グルーガンを使ってモーターなどを取り付けています。もうすぐ完成です。



自分で描いたコースの上で、完成したちょこまカーを走らせています。