

きょうりゅう宅配便

クリエイターネーム : トカゲ
校舎名 : LITALICOワンダー横浜
学年 : 小学3年生
通塾歴 : 2年3ヶ月



動画



視聴するにはクリック!

プログラミング

ロボットには、**足を動かすモーター**と**荷台を動かすモーター**の二つのモーターが付いている。



1. **足を動かすモーター**を
スピードを一番速くして、
前に10回転する
2. 1秒待ってから、
荷台を動かすモーターを
0.3回転し、荷物を落とす
3. 2秒待ってから、
荷台を動かすモーターを
反対向きに0.2回転する

作品について

< 作品説明 >

きょうりゅうのように歩きながら荷物を目的地に運んで下ろすロボット

< Why（作品制作に対する想い） >

- ・ 前回のフェスの後に、メンターから「歩くロボットを作ったら？」とアドバイスをもらったためチャレンジしたいと思った
- ・ ビー玉を乗せている荷台が、モーターにぶつからないように取り付けるのがむずかしくて大変だった

こだわりポイント①：足の動き

横から見た写真



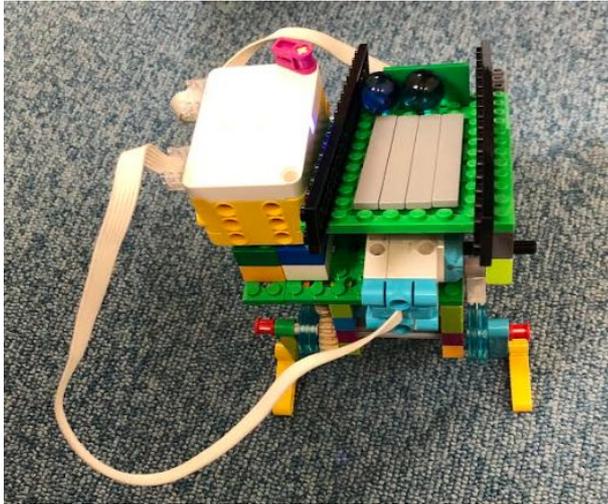
(工夫する前)

足が同時に動いてしまい、恐竜のような動きにならなかった。

(工夫した後)

灰色のパーツを左右の足でずらして取り付けることで、左右の足が交互に動くようになった。

こだわりポイント②：プログラミング



- ★ お皿の前で止まってすぐ荷台を動かすとビー玉がお皿から飛び出る
→止まってから1秒待つプログラムを入れることで解決！
- ★ 荷台を戻すときに0.3回転にすると戻りすぎてぶつかってしまう
→0.2回転だけ戻すことで解決！

作品をつくってみて

- ・ 作品に対する納得度

90点

(満足した点) 思い通りの動きを表現することが出来た
(-10点の理由) まっすぐ進まずに何度も動画を取り直した

- ・ 次に挑戦したいこと

レゴをつかんで持ち上げるクレーン車

- ・ 最後に一言

満足のいくロボットが作れて嬉しかった