

ファイル名は **番号名前ロボット-開発番号日付番号** として  
ください。 例 **2951 川中島太郎 掃除ロボ-2 190204**

## リアルお掃除ロボット **非接触型**

2年 9組 51番 氏名 川中島太郎。

### 1 文章で説明

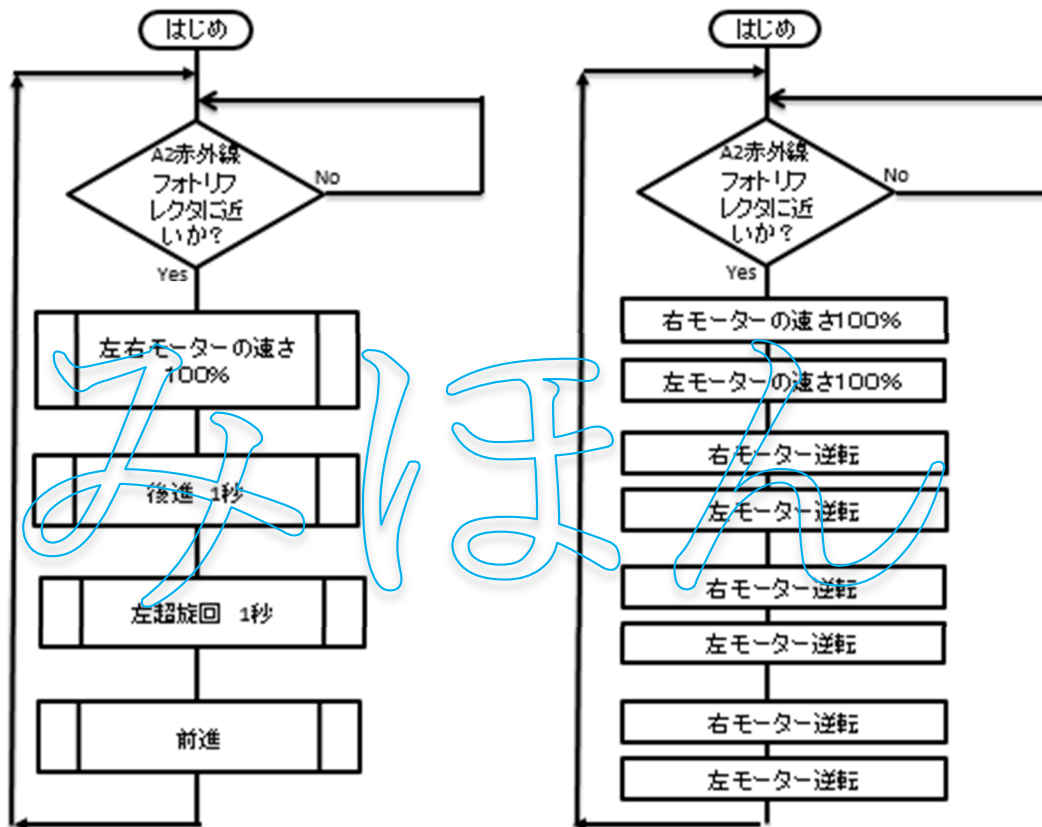
大まかな説明

まんべんなく部屋を移動するロボットです。接触しないで壁を感知できます。

スクリプトの説明

「赤外線フォトリフレクタ A2 が壁に近づいたら、左右のモーターの速さを 100% にして、後進 1 秒して、左超旋回 1 秒して、前進する。」をずっと繰り返す

### 2 フローチャート



### 3 スクリプト

制御スタート

ずっと

赤外線フォトリフレクタ A2 の値  まで待つ

DCモーター M1 の速さを 100 にする

DCモーター M2 の速さを 100 にする

DCモーター M1 を 逆転

DCモーター M2 を 逆転

1 秒待つ

DCモーター M1 を 正転

DCモーター M2 を 逆転

1 秒待つ

DCモーター M1 を 正転

DCモーター M2 を 正転

この等号・不等号の向き = <> や、「しきい値」は自分で研究しよう。

速さや秒数も最適な数値をさがそう。

### 4 入出力設定

M1 : 右モーター M2 : 左モーター A2 : 赤外線フォトリフレクタ

### 5 ロボットの外観



6 まとめ・感想・これからの課題

学び・伸びを自分の活動の姿から書こう

体験した、工夫した、分かった、できるようになった。

・

・

感想○○○○・・・・

・

・

私を助けてくれた人、手伝ってくれた人（感謝をもって）

・

・

私を手伝うことができた人（誇りをもって）

・

・