

第5回：コスモ実習

「LEGO 実習」

実習 9月18日、10月2日

名古屋工業大学 橋本 芳宏 教授

今回の実習では、設置された迷路のコースを超音波センサ・タッチセンサ・サウンドセンサ・光センサの4つのセンサを駆使して、LEGO NXT というロボットに BRICXCC というプログラミング言語を用いて、速く駆け抜けるためのプログラムを作成し、発表をしました。

実習を行うための事前学習として BRICXCC 及び LEGO NXT の操作方法を学びました。事前学習で学んだことをもとにして、4人のグループで議論を重ねて、目的を達成することを目指しました。

↓ LEGO NXT



↓ 発表の様子



↓ 走行会の様子



感想 今回の実習を通して、プログラミングの基礎の一部やグループディスカッションの有用性などを学び、発生した問題の原因解明及び対処を行うことの難しさを知り、大変苦しみました。しかし、その苦労の大きさに比例し、迷路を完走した時の喜びが大きくなっていくことを実感しました。今回の実習で得た知識を今後、限られた場面であると思いますが、生かせることができればと思います。