

小学生ロボット体験イベント報告

残念ながら 1 クラスの生徒さんになってしまいました。

(有)ピノキオの井辺さんに全面的に協力していただき、神戸高専の学生さん 8 名も協力してくれて小学生対象の体験イベントを実施しました。

パッシブウォークのキットを作成をした後、ロボットで、遊んでもらいました。



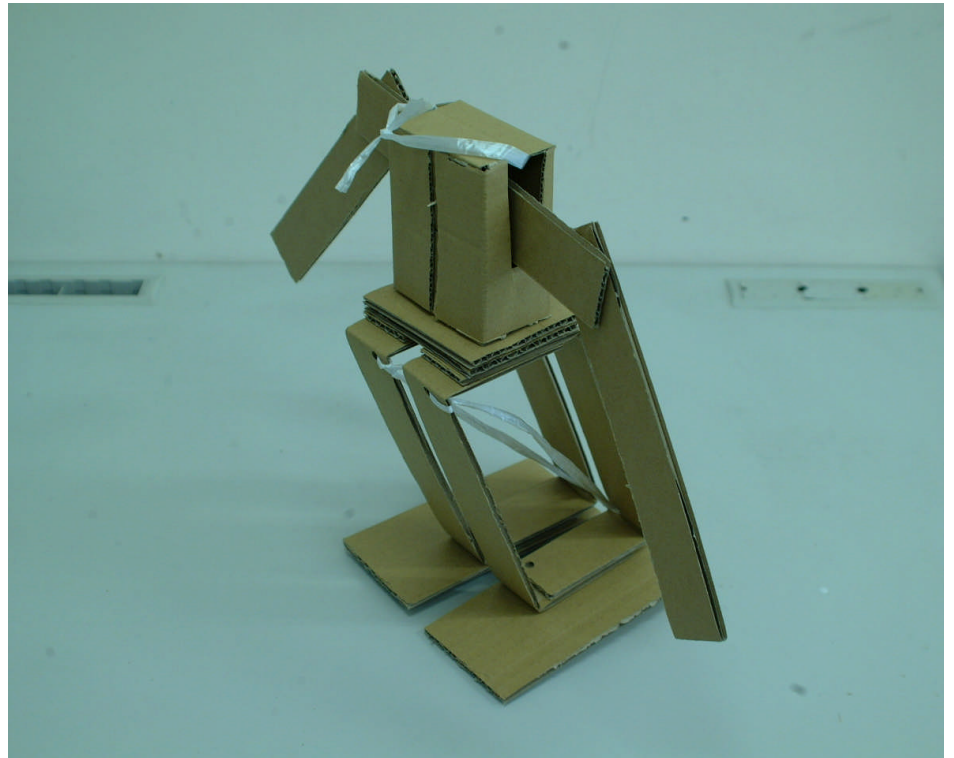
東町小学校の皆さんへ

パッシブウォークプロジェクト

(有)ピノキオさんのキットを多少神戸高専 laboLEGO チームがアレンジしました。

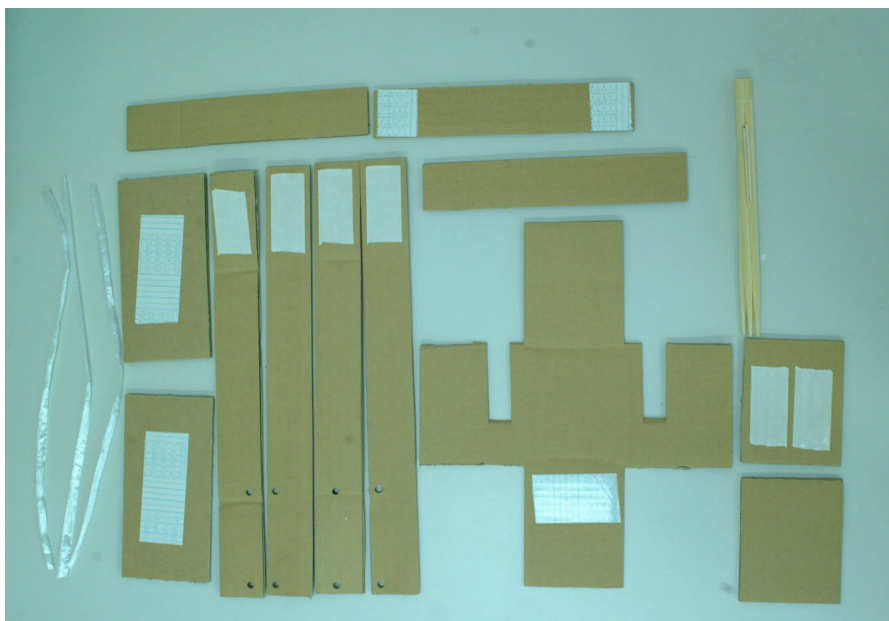
完成写真

ヒモを片方に寄せて片足を上げるとその足が戻る動作で前に進みます。その繰り返して、ヒモを左右に振ると歩きます。

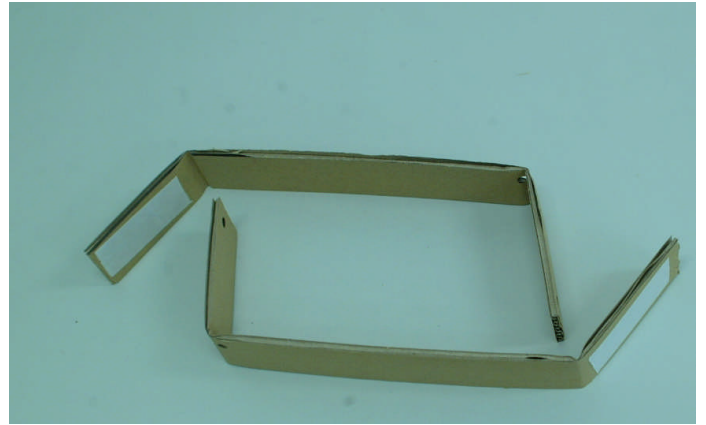


部品の確認

写真の通りの部品があるかどうか確認しましょう。足りなかったらお兄さんに声をかけてください。お箸2組、つまようじ2本がセットです。ヒモが3本入っているはずですが。



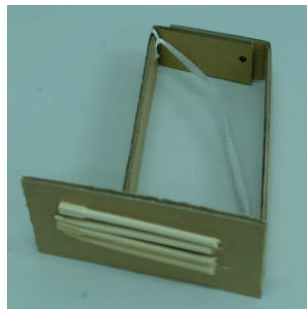
脚は組み合わせて平行四辺形になるように貼り合わせます。
外側に使っていない両面テープが残るようにしましょう。



平行四辺形が型紙の形になるようヒモを結びます。

両側を結んでもいいですが、片側を結んで反対側は長さを調整した後、台をつけるときに両面テープで止めるのも良いでしょう。

脚に脚の板を付けます。
脚の板の裏にはお箸を折って貼り付けます。



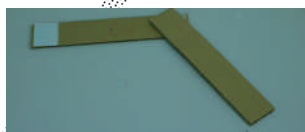
ダンボール製の脚

胴体は箱になるようにテープでとめます。

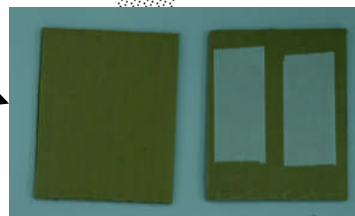


ビニールのヒモ
上は小さく結んで、
下は足の取り付けの
両面テープで止めま
しょう。

肩に腕を片方だけつけます。



肩をつまようじで胴体の中央に付けてつけた後、残りの腕を貼ります。
ほぼ正方形のダンボールを2枚がさねにします。
胴体 2枚重ねの板 両足の順につけます。



最後に胴体にぶら下げ用のヒモを付けて完成です。