[説明資料(提出ファイル)] 発明・工夫作品コンテスト 製作の動機または目的、利用方法、作品自体やその製作過程で工夫 したことを、文章、写真、図などで説明。この用紙1枚に記入し、PDFに変換した後、web 提出フォームにて提出する。

学校名

静岡大学

個人• グループ名

長井将之

作品名

対話的学習が可能になる計測・制御 基板の開発



対話的学習が可能になる計測・制御基板の開発

研究目的

- ・中学校技術家庭科(技術分野)において対話的学習を通した システムの設計学習ができる計測・制御基板を開発する。
 - 一同一の計測・制御基板で協働学習と個人学習の二面から展開できる。
 - 一個人学習で学んだ知識・理解を協働学習で活用し、さらなる理解ができる。
 - ーシステムを協働で構築し、設計の概念や仕組みの理解ができる。

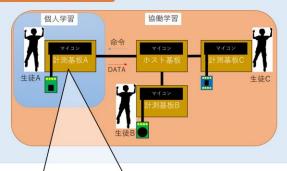
結論

- ・製作した計測・制御基板で個人学習と協働学習が利用できる。 -センサの値を読み取ったり、信号を出力したりできる。
- ・グループによる対話的な学習が可能な基板を製作した。 -基板同士の通信プログラムを実装、データの共有・保存が可能となる。

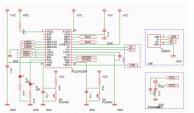
方法

- ・個人学習で利用が可能な計測・制御基板を製作する。
 - ードリトルを利用したプログラミングが利用できる基板を製作する。
 - -センサの値を読み取ったり、信号を出力したりできる。
- ・協働学習でも利用できるようにI²C通信機能を実装し、基板同士の通信を実現する。
 - -複数の基板を接続・連携できるように,基板同士でPC通信ができる機能を実装する。
 - ーグループでひとつのシステム(温度に応じた冷却システム)を製作できるようにする。

製作する基板の概念図



個人で計測・制御学習ができる 複数の同一基板で様々なセンサの値を計測できる その計測情報をホストコンピュータに送信・保存できる 一基板の中からホストになる基板を選択できる(どの基板でもホストとなれる)



- 使用マイコンはPIC32MX250F128B MiniUSB電源で動作(3.3Vに変換) PC対応LCDを使用、計測値等を表示
- 計測値等をEEPROMに保存
- 計測信率をEEFROMIは4LC512
 AD変換ボート×3
 デジタルルのボート×3
 センサと通信できるFC通信ボート×1
 USB通信ボート×1 センサと通信できるPC通信ポート×1
- 「ドリトル」で作成したプログラムを保存・実行することが可能
- □ 基板同士で計測値を共有(仮)



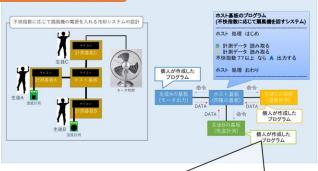


ログラムを解釈するプログラム(一部抜粋)

今後の課題

- 1. プリント基板化をし、計測・制御基板を完成させる。 複数の基板を使ったデータの共有と保存を可能にする。
- 2. 実践授業展開案の検討を行う。
- システムの設計学習をするために有用であることを示す。

システム概念図





- ドリトルで制作したプログラムをUSB通信で転送することが可能である
- トを選択! JISR通信により プログ
- 転送されたプログラムは制御基板の外部EEPROMへ保存される
- 保存されたプログラムを解釈・実行する ドリトルの命令に基板同士通信を行う命令を追加した
- ▶ 基板同士がデータを共有することが可能になる





個人学習による計測・制御学習だけでなく、同一の基板で協働学習も行うことが可能になる

授業案の検討

- □ 不快指数に応じて温度を制御する扇風機
 - 1. 初めに、センサの計測やモータの制御を個人学習で学ぶ
- 次に、グループでテーマに沿ったシステムの設計を考える 実際にシステムを構築し、不足部分や改良部分について議論する
- 最終的にシステムの設計はどのような手順で行うのか理解する
- □ 惑星探査ロボットの仕組みを考える
 - 1. 個人学習を通して協働でロボットを作る学習をする 2. それぞれの部門の役割や、ホストの処理を学ぶ

 - システムの構築やシステムの概念を学ぶ
 - 「惑星探査ロボットには何が必要なのか」について議論し、まとめる