

スキル評価シート

分野名 情報分野

学年配当 4年

実験テーマ名 マイコンなどによるハードウェア制御1

到達レベル 2

項目	スキル	到達目標	レベル3相当		レベル2相当		レベル1相当		C	D	自己評価	教員評価
			3A	3B	2A	2B	1A	1B				
計画と実施	マイコンなどにおけるPWM信号の使用	マイコンなどのPWM信号を使用してDCモータのPWM制御ができる			実験手順に従ってマイコンなどのPWM信号を使用することができる	教員等の若干の助言を受けて、実験手順に従って、マイコンなどのPWM信号を使用することができる			教員等の詳細な助言を受けながら、PWM信号を使用することができる	教員等の詳細な助言を受けなくても、PWM信号を使用することができない		
機器・器具の準備と操作	ホストPCからマイコンに接続できる	ホストPCからマイコンなどの機器に接続することができる			実験手順に従ってホストPCからマイコンなどの機器に接続することができる	教員等の若干の助言を受けて、実験手順に従って、PCとマイコンなどを接続できる			教員等の詳細な助言を受けながら、PCとマイコンなどを接続できる	教員等の詳細な助言を受けなくても、PCとマイコンなどを接続できない		
機器・器具の準備と操作	各種センサ情報によるモータの制御	DCモータの回転数を超音波センサの距離信号に応じて制御することができる			実験手順に従って、超音波センサを用いたDCモータの回転数制御ができる	教員等の若干の助言を受けて、実験手順に従って、超音波センサを用いたDCモータの回転数制御ができる			教員等の詳細な助言を受けながら、超音波センサを用いたDCモータの回転数制御ができる	教員等の助言を受けなくても、超音波センサを用いたDCモータの回転数制御ができない		
結果・分析・考察	各種センサを用いたモータ制御の応用	各種センサを用いたDCモータの制御を応用したロボットの仕組みを説明できる。			本実験で使用したBBBによるGPIOの使用方法を元に、各種センサを用いたDCモータの制御を応用したロボットの仕組みを説明できる	教員などの若干の助言を受けて、各種センサを用いたDCモータの制御を応用したロボットの仕組みを説明できる			教員などの助言を受けて、各種センサを用いたDCモータの制御を応用したロボットの仕組みを説明できる	教員などの助言を受けなくても、各種センサを用いたDCモータの制御を応用したロボットの仕組みを説明できない		

(自由記述欄)

*電子データは、Classroom においてありますので、転記して下さい。