

学習指導案（教科：工業 科目：電子実習（電子））

指導クラス・実施形態	1 年 4, 5 組 20 名パート実習		使用教室	ソフトウェア実習室	
単元名・時間数	Pepper アプリ開発 きく・考える 連続 3 時間		生徒準備物		
職員準備物	Pepper				
本時の目標	Pepper 実機にロボアプリを書き込み、人間との会話を行う 分岐ボックスにより判断をさせる				
学習活動に即した単元の評価規準		関心・意欲・態度	思考・判断・表現	技能	知識・理解
	実技による評価	グループワークに積極的に参加している	論理的にプログラミングができる	ボックスの接続ができる・実機を適切に扱う	
	課題提出による評価	主体的に課題に取り組んでいる	クライアント目線に立ったプログラミングができる		分かりやすいコーディングができる



■ 口頭試問質問例

- ① （前回ほうごく・しゃべるの実習）今回の実習で新たに知った Pepper の特長を説明せよ
- ② 今後、人間ときく・考えるロボットはどのように関わっていくと考えるか
- ③ きく・考えるロボットを導入するとよい場面を説明せよ

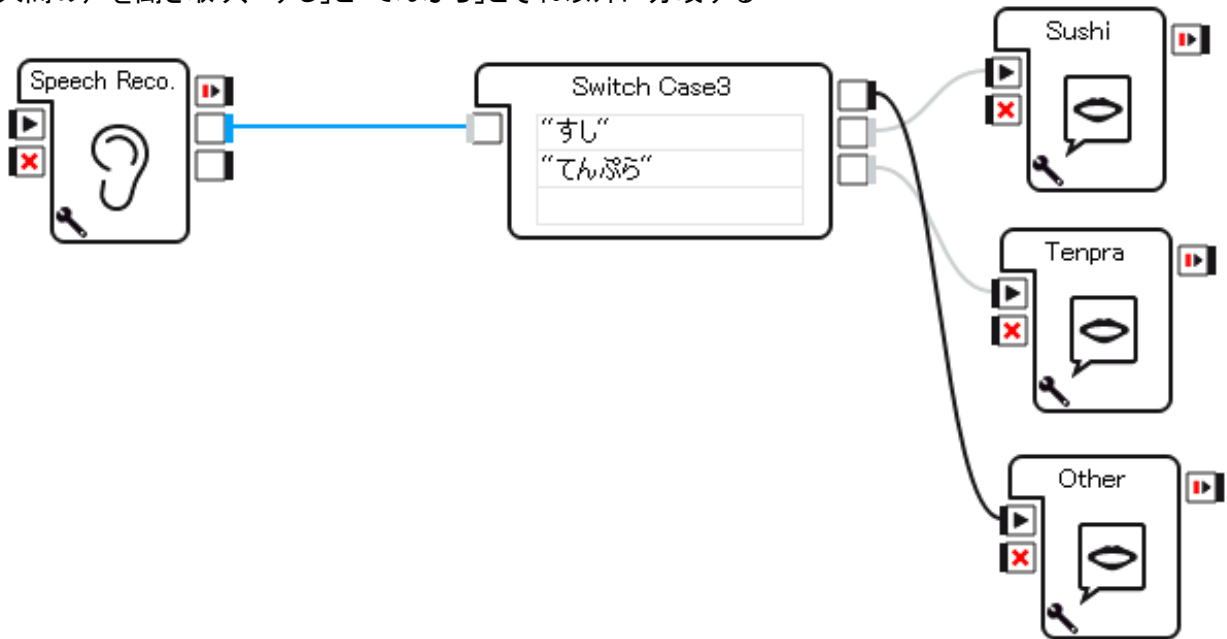
12	Pepper アプリ開発 きく・考える	氏名	番
----	------------------------	----	---

本時の目標



今回使用する主なボックス

Speech Reco. 人間の声を聞き取る	Switch Case 考えて判断(分岐)する
	

例 人間の声を聞き取り、「すし」と「てんぷら」とそれ以外に分岐する



他にも使える入力ボックス

Tactile R.Hand Tactile L.Hand 右手・左手に触れる	Tactile Head 頭に触る
	

Pepper アプリ開発 押印シート [実機に接続し、動作を確認する]

課題番号	動作概要	ポイント	確認印
1	自分の名前を話す	15	授 / 放
2	Pepper に何か声をかけたら、自分の名前を答える	25	授 / 放
3	「すし」「てんぷら」の判断をして、「握ります!」「揚げます」と返事をする	25	授 / 放
4	触った方の手を答える	25	授 / 放
5	頭を触ると「どーも」と答える	25	授 / 放
6	触った方の手を上げる(最初と最後は気を付けの姿勢)	35	授 / 放
7	動作(課題)を自分で考える	動作を見て判断	授 / 放
8	動作(課題)を自分で考える	動作を見て判断	授 / 放
9	動作(課題)を自分で考える	動作を見て判断	授 / 放

授業時間内 獲得ポイント	ポイント
放課後等 獲得ポイント	ポイント
合計 獲得ポイント [100ポイント以上で合格]	ポイント