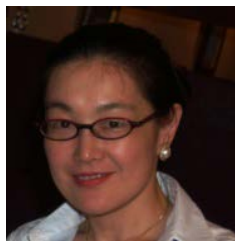


整理番号	HT28162	分野	工学・その他	(キーワード)	情報科学
------	---------	----	--------	---------	------

信州大学

お絵かき de プログラミング —システム開発の裏側、おしえちゃいます—

先生(代表者)	香山 瑞恵(かやま みずえ)学術研究院工学系・教授				
自己紹介	専門は、人工知能と学習支援工学。ヒトが何かを学ぶ際の誤りのメカニズムと原因を工学的に解明し、その結果を活かした学習支援環境を設計・構築しています。リケジョで工学女子、情報科学・工学の楽しさをみなさんにお伝えしたいです。				
開催日時・主な募集対象	平成28年 8月 2日(火)	(対象)	小学 5・6年生	(人数)	20 名
集合場所・時間	信州大学 長野(工学)キャンパス		(集合時間)	9:30	
開催会場	信州大学工学部 (信州大学国際科学イノベーションセンター1F・受付) (信州大学信州科学技術総合振興センター3F・実施) 住所: 〒380-8553 長野市若里 4-17-1 アクセスマップ: http://www.shinshu-u.ac.jp/guidance/maps/map03.html				
内 容					
このプログラムでは、最先端の情報システム設計・開発技術である、モデル駆動開発方法論(MDD)を学習します。MDDでは難しいプログラムをまったく書きません。その代わりに、□や→などの記号を組合せた絵を描きます。この絵が、ロボットの設計図になり、動きの指示書になります。□や→を組み合わせるルールを学習した後に、ロボット設計の第1歩は荷物を運ぶロボット、第2歩はゴールで停止するロボット、第3歩は線に沿って走るロボット、そして第4歩は障害物競走をする対戦型ロボットです。演習の後には、□や→で描かれた図からプログラムや実行コードへ変換される仕組みを学び、情報システムを開発における「設計」の大切さや「実装」との違いを理解しよう。					
スケジュール			持 ち 物		
9:30 - 10:00 集合, 受付(国際科学イノベーションセンター1F)			・筆記用具		
10:00 - 10:15 開講式(あいさつ, オリエンテーション, 科研費の説明)			・水筒 (必要であれば)		
10:15 - 10:45 講義①「コトづくりの基礎:ソフトウェア工学」			特 記 事 項		
10:45 - 11:15 実習①「□と→によるロボット設計」			・プログラムの参加にあたっては、保護者の同意が必要です。		
11:15 - 12:00 実習②「ロボットカーの設計」			・開催会場への送迎は、保護者をお願いいたします。		
12:00 - 13:00 昼食(受講生と実施者の懇談を兼ねる)			・受講生には、昼食とお菓子と飲物をご用意します。		
13:00 - 13:30 講義②「アルゴリズムとは」			・アレルギー等の方は昼食をご持参ください。		
13:30 - 14:00 実習③「ロボットカーのアルゴリズム設計」					
14:00 - 14:15 休憩(受講生と実施者の懇談を兼ねる)					
14:15 - 14:45 講義③「モデリングとアルゴリズム」					
14:45 - 15:30 実習④「ロボットカーで障害物競争」・振り返り					
15:30 - 16:00 修了式(アンケート記入、未来博士号授与)					
16:00 終了・解散					

《お問合せ・お申込先》

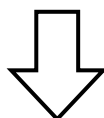
所属・氏名：	信州大学工学部 総務グループ(研究支援担当)
住所：	380-8553 長野市若里4-17-1
TEL 番号：	TEL 026-269-5028 (お申し込みは WEB よりお願いいたします。)
FAX 番号：	FAX 026-269-5079
E-mail：	hirameki@shinshu-u.ac.jp
申込締切日：	平成28年7月13日(水)

※当プログラムは先着順にて受付を行います。

参加決定者には、7月22日(金)までに郵便にて全員にご連絡します。

《プログラムのテーマと関係する科研費》

研究代表者	研究期間	研究種目	課題番号	研究課題名
香山瑞恵	H22-H26	基盤研究(B)	22300286	学習持続性を意識した情報の科学的な理解のコアコンピタンス向け学習プログラムの開発



★この科研費について、さらに詳しく知りたい方は、下記をクリック！

<http://kaken.nii.ac.jp/>

※国立情報学研究所の科研費データベースへリンクします。