グラフ電卓初心者コース

データの収集と利用法

宮田一郎(福井高専)¹·氏家亮子(金沢高専)

このセッションは、グラフ電卓とデータ収集機を接続して行う実験についてのお話です。グラ フ電卓と専用のデータ収集器 CBL を接続することにより、様々な実データを収集し、解析する ことができます。例えば、距離、音、光、電圧などなど。今回は、様々な機能から特に距離セン サー部を独立させ、非常に簡単に扱えるようにした収集器 CBR を用います。この CBR とグラフ 電卓を接続させるところから、実際にどういった授業を行うのかという実践例までをお話させて いただきます。

1・準備その1~グラフ電卓の準備~

CBR や CBL によって収集されるデータをグラフ電卓に取り込み、解析するためには、グラフ 電卓にプログラムを追加する必要があります。それには、パソコンから転送する方法と、既にプ ログラムが入っている他のグラフ電卓から転送する方法があります。

① パソコンから転送する場合

まず、グラフ電卓付属の CD から、パソコンとグラフ電卓を繋ぐためのプログラム TI Connect をパソコンにインストールします。(画面は CD のバージョンによって異なります。)



無事にインストールが完了し、プログラムを起動させると次のようなウィンドウが立ち上がりま す。

1 〒916-8507 福井県鯖江市下司町



このプログラムで、グラフ電卓とのデータのやり取りを行ったり、グラフ電卓の画面を取り込んだりすることができるようになります。

この TI-Connect を使って、グラフ電卓に必要なプログラムを転送します。プログラムは付属 CD に入っていますし、TEXAS INSTRUMENTS の web サイトからダウンロードすることも可 能です。今回は距離センサーだけを使いますので、そのためのプログラム hikertd を使うことに します。hikertd は、福井高専の長水先生のサイトからもダウンロードできます。

http://www.ge.fukui-nct.ac.jp/~nagamizu/HIKERTD.89P

グラフ電卓とパソコンを USB ケーブル、もしくはシリアルケーブルで接続します。TI Connect を起動し、TI Device Explorer を起動します。接続されている電卓の中身が表示されますから、

| 🛐 TI-89 - TI DeviceExp | lorer | _ 🗆 🔀 |
|-------------------------------------|-------|-------|
| <u>File View Tools Actions</u> | Help | |
| 🦈 🛱 🗾 🔡 🛛 | | |
| E ☐ 171-89 一冊 Soren Inage 史 | | |
| Beady | | |

先ほどダウンロードした hikertd のプログラムをこのウィンドウにドラッグ&ドロップしてくだ さい。hikertd が自動的に転送されます。

転送が終了したら、グラフ電卓側で転送されているかどうかを確認しましょう。2nd キーを押 したあとに、 + ーを押すと、電卓のフォルダ管理画面 (VAR-LINK) になります。ここで hikertd というプログラムが入っていることを確認してください。

-31-



② 電卓から電卓へ転送する場合

まず電卓同士を付属のケーブルで接続します。双方の電卓で2ndキーを押したあとに、 キー を押して、電卓のフォルダ管理画面(VAR·LINK)にします。受信側の電卓ではF3キーを押し て、「2:Receive」キーにカーソルを合わせてENTERキーを押し、待機します。送信側(すでに hikertd が入っている方)の電卓では、まず hikertd の上にカーソルを合わせて、F4キーを押し (hikertd の横にチェックが入ります)、次にF3キーを押して、こちらは「1:Send」に合わせて ENTERキーを押します。



これでプログラムが転送されます。受信側で、プログラムが実際に存在するかどうかを確認して ください。

2 · 準備その2~CBR の準備~

CBR には単 4 電池が 4 本必要です。電池の向きを充分に確認してください。電池を入れたら 付属のケーブルを使って、グラフ電卓と接続してください。

以上で準備完了です。では、実際に CBR を動かしてみましょう。

3 · CBR の使い方

まず電卓と CBR がケーブルでしっかりと繋がっているか確認をしてください。ケーブルのソ ケットは奥まで刺さっているでしょうか。

電卓の home 画面から 2nd キー+ キーで VAR-LINK 画面を呼び出し、hikertd にカーソル を合わせたら、ENTER キーを押してください。入力画面に「hikertd(」と表示されますから、 「)」を入力し、ENTER キーを押します。

-32-

| F1+ F2+ F3+ F4+ F5 F6+ ToolsAl9ebraCalcOtherPr9mlOClean Up | (F1+) F2+ (F3+) F4+ F5 F6+ Too1s A13ebra Ca1c Other Pr3ml0 Clean Up | (\$2.4) \$2.4) [34] [34] [34] [35] [36] [36] [36] [36] [36] [36] [36] [36 |
|---|--|---|
| | | CBL SYSTEM |
| | | Texas Instruments Hiker |
| | | (Experiment M1) Version 2.0 |
| hikertd(| hikertd() | Press [ENTER] to continue. |
| MAIN RAD AUTO FUNC 0/30 | MAIN RAD AUTO FUNC 0/30 | MAIN BAD AUTO FUNC PRUSS |
| | | |

「hikertd(」と表示されるので、括弧を閉じてから ENTER キー ⇒ この画面に

ここでまた、ENTER キーを押します。しっかりと接続されていれば「Link is OK」と表示され ます。エラーメッセージが出た場合には、接続をもう一度確認してください。



ここでもう一度 ENTER キーを押します。すると「Input Time (s):」という画面になります。 これは距離データを収集する時間です。2 秒間から 10 秒間までの間で適当な時間を選択します。 ここでは 7 秒間にしてみましょう。7 を押して ENTER キーを押します。



次に「Input Distance (m):」という画面になります。これは距離データを収集する際、感知する 最大距離の設定です。2mから7mまでの間で選択します。ここでは5mとしてみましょう。5を 押してからENTERキーを押します。すると下のような画面になります。ここで再度ENTERキ ーを押すと、チチチと音がしてCBRが距離を観測し始めます。対象物を近づけたり遠ざけたり、



逆に CBR 本体を対象物に近づけたり遠ざけたりしてみてください。電卓の画面にはどのように 表示されるでしょうか。

データ収集が終わったら、ENTERキーを押せば、home 画面ですでに hikertd0と表示されて いる状態に戻ります。ENTERキーを押すことにより、繰り返し観測を続けることができます。

-33-

さて、ここで 2nd キー+ ーキーで VAR-LINK 画面を呼び出してみましょう。先ほどはなかったファイルがそこにみつかるはずです。

| VAR-LINK CATT | | | | |
|----------------|---|--|--------------------------------------|--|
| ′F1+ Mana9e | F2 F3+F4 ViewLink - I | F5+ F6 111 Conter | its F1ashApp | |
| - 8 - 8 | dd hikerdat hikertd kk ranger tt | EXPR DATA PRGM EXPR PRGM EXPR | 5 1417 1610 5 10058 5 | |
| USE + T | O COLLAPSE | | | |

先ほどの hikertd の上に hikerdat というファイルがあります。これはたった今収集された距離の データです。hikertd でデータを収集するたびに、この hikerdat を上書きします。そのため、良 いデータを収集できた場合には、そのデータを別途保存した方が良いでしょう。

VAR・LINK 画面でカーソルを hikerdat に合わせてから F1 キーを押します。「3:Rename」を 選択すると、ファイル名の変更画面になります。ここでは test という名前に変更しました。



次に hikertd を使ったときには、再度 hikerdat というファイルが作られ、データが保存されるこ とになります。

以上が CBR の基本的な使い方です。

次に、この CBR を用いた授業実践例をご紹介しましょう。

4 · CBR を用いた授業実践例

ここでは CBR を用いたグループ学習の実践例を御紹介します。5,6 人ずつにグループ分けを行い、それぞれのグループに電卓と CBR を配り、上記の準備をしておきます。

○その1「あるく」

1人に CBR を持たせ、1人に電卓を持たせます。CBR の位置は固定し、残りの生徒に CBR の 前を移動させ、以下のようなグラフを作らせてみてください。



-34-



次に、以下のようなグラフです。どのようにすればできるのでしょうか?



残った時間で生徒たちに、いろいろな表情を作ってもらってもいいかもしれません。

○その2「あるく」応用編~円運動と三角関数~

次に円運動を使ってグラフを作成してみましょう。 まず1人(Aさん)が円周上を等速で円運動します。 次にもう1人(Bさん)が円周の横にある直線上を、 常に左手にAさんが見えるよう移動します。

残りの人は CBR を使って B さんの動きのデータを 取得してください

得られたグラフについて考察をします。

○その3「振り子の運動」

ものさしを机の上に置きます。このものさしに沿う形で振り子を揺らせます。振り子の運 動の妨げにならない位置にスタンドを置き、スタンドの先におもりをつるします。その際、 おもりの紐の長さをものさしで測定しておいてください。

CBR はものさしの延長線上でデータを収集します。ただし、50 c m以上離さないと収 集できません。

- (1) 振り子を持ち上げて揺らせます。この際、振り始めの位置を、ものさしを使 って確認して、記録用紙に記入してください。
- (2) 振り子の動きが安定してきたら、CBR の検知面がおもりの方を向いていることを確認 して、グラフ電卓の ENTER キーを押してください。「ジジジジ」という音とともにデ ータを収集します。収集されたデータは画面に表示されます。

収集されたデータのグラフから、どのような関数なのかを解析することが出来ます。

まず F3 キーを押すと、グラフ上の点をトレースできます。左右のキーを押せば、グラフ上の 点を移動してその点の座標を画面下に表示します。適当な点の座標のデータから $y = a \sin(b(x - p)) + q$ の形の式を求めさせてください。

