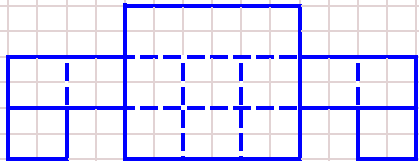


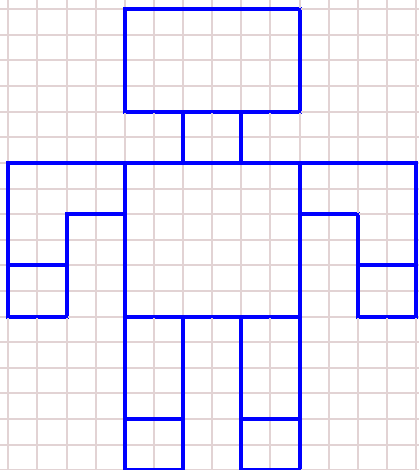
なまえ	
-----	--

キャビネット図 陰線を描かないこと。

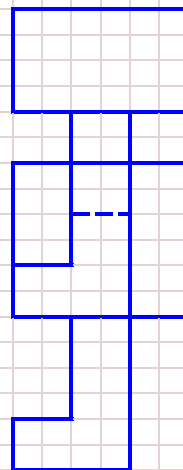
上面図



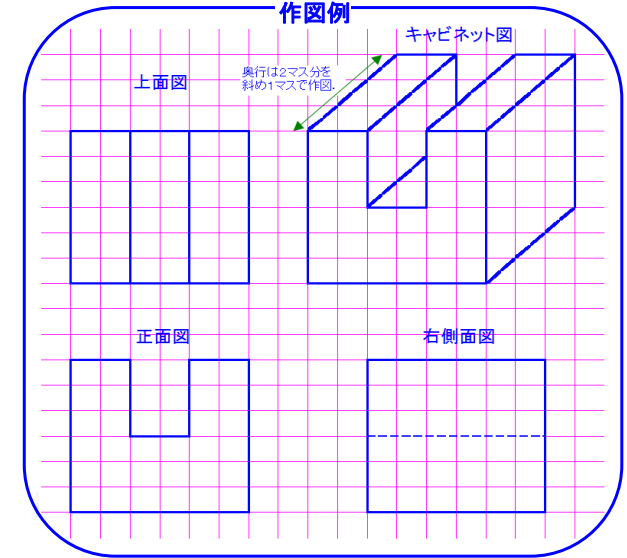
正面図



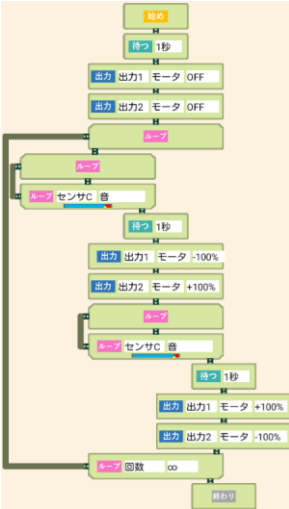
右側面図



作図例



加	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
点	上面	正面	右面	Z線	精度
評	/ 10 点				
点	/ /				
日					
付					
採			済	印	記
点			者		録
者					発
					行

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	<p>1日目の4脚(きゃく)歩行ロボットをうまく歩かせるために、脚(あし)の位相(いそう)が揃(そろ)わないように調整する必要がある。</p> <p>この理由を、「3点支持」という言葉を使って説明せよ。</p> <p>なお、ここで「位相」とは、脚の先が円を描くように動くときと見たときの、1回転のうちの角度(0° ~ 359°)のことである。</p>	<p>小4～ めやす</p>		<p>／3</p>	
2	<p>バグモジョラの脚を6本へ増やした後、モーターを2個使って左右の脚を独立して駆動できるように改造している。</p> <p>4脚歩行のまま、左右の脚を独立駆動できるよう改造した場合に考えられる問題を、左右の脚の位相(いそう)に着目して述べよ。</p>	<p>小4～ めやす</p>		<p>／3</p>	
3	<p>右のプログラムをバグモジョラに転送した。</p> <p>これは大きな音に反応してロボットの歩行を制御するプログラムである。</p> <p>下記1～3のように音を出した後のロボットの動き、またはその変化をそれぞれ答えよ。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. スイッチを入れて0.5秒後に1回だけ大きな音を出した場合 2. スイッチを入れて1.5秒後、2秒後の2回大きな音を出した場合 3. スイッチを入れて2秒後、4秒後、6秒後の3回大きな音を出した場合 <p>【構成】テキストp.13・p.22と同じく 出力1 : 右脚モーター (-で前進) 出力2 : 左脚モーター (+で前進) センサC : 音センサー</p>	<p>小4～ めやす</p>		<p>／4</p>	
採点者				計	<p>済 印 日付</p> <p>記録</p> <p>発行</p> <p>／ 10</p>