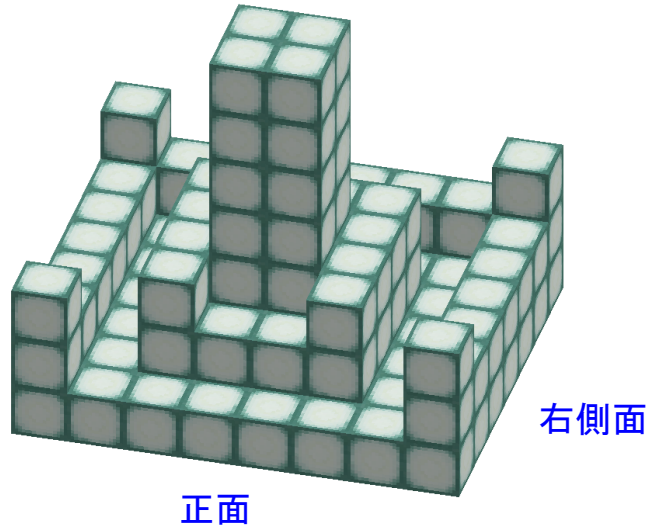


なまえ

上面図



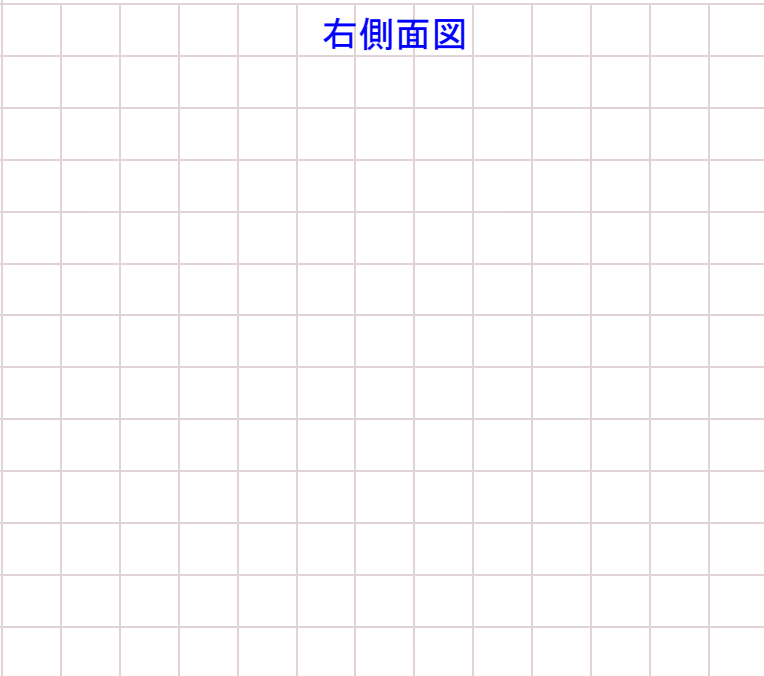
上面



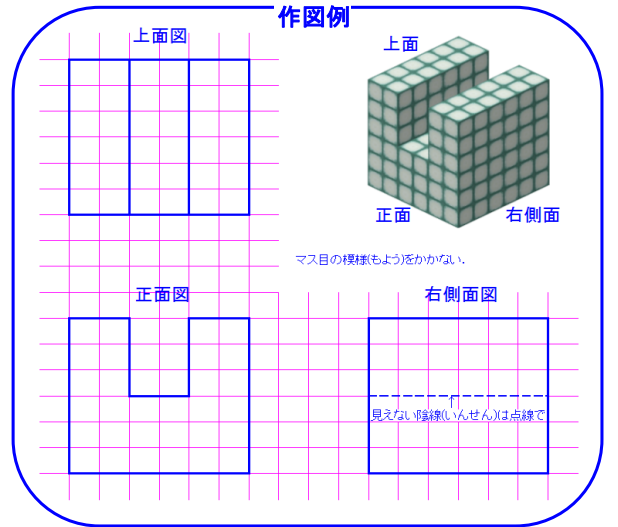
正面図



右側面図



作図例



加点	<input type="checkbox"/> 位置	<input type="checkbox"/> 外形	<input type="checkbox"/> 実線	<input type="checkbox"/> 隠線	<input type="checkbox"/> 精度
評点	/ 5 点				
日付	/		/		
採点者			済印	記録 発行	

ベーシックコースE

でんぐり回りロボット「クルリン」 課題

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	クルリンを前転(ぜんてん=前にでんぐり返ること)させるには、腕(うで)をどちら向きに回せばよいか。記号で答えよ。  A. クロール泳(およ)ぎのように前向きに回す  B. 背泳(せおよ)ぎのように後ろ向きに回す  C. どちら向きに回しても前転する	小2～  めやす		/1	
2	長い腕(うで)の先を地面に突(つ)かせて、重い体を起こしながらでんぐり返るには、腕を回すシャフトに強い回転力(トルク)が必要である。  このため、ギアボックスでモーターの回転を段々(だんだん)と遅(おそ)くしている。腕が1回転する間、モーターは何回転するか。記号で答えよ。  A. 3回転      C. 9回転 B. 6回転      D. 27回転	小3～  めやす		/1	
3	クルリンを連続して後転(こうてん=後ろにでんぐり返ること)させることができるか。  また、できない場合、どのように改造(かいそう)すればできるようになるか、述(の)べよ。	小3～  めやす		/3	
				計	済印
				採点者	日付
				記録	/
				発行	/
				/5	