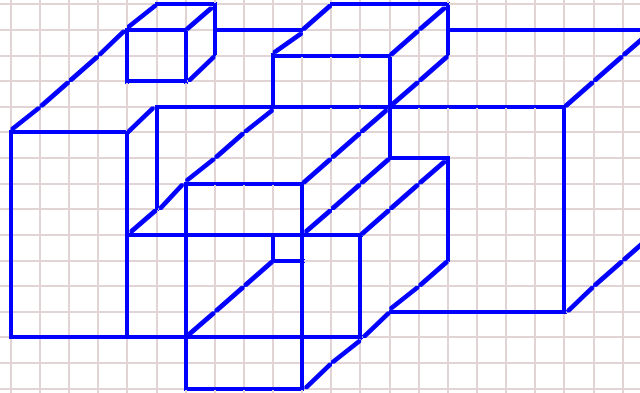
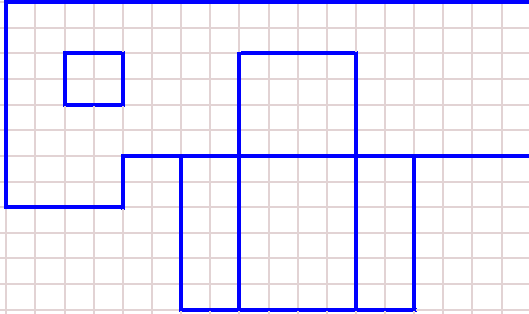


なまえ	
-----	--

キャビネット図 陰線を描かないこと。

上面図



**作図例**

キャビネット図

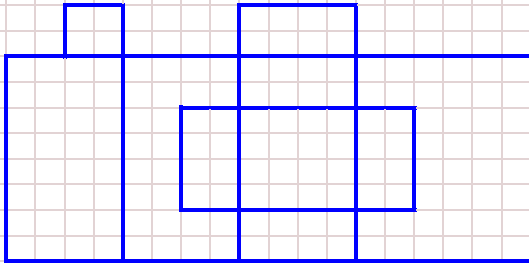
奥行は2マス分を斜め1マスで作図。

上面図

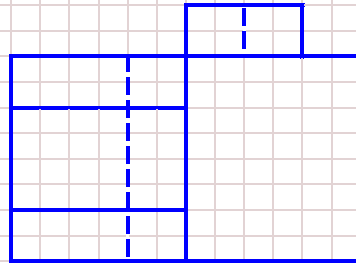
正面図

右側面図

正面図



右側面図



加点	<input type="checkbox"/> 上面	<input type="checkbox"/> 正面	<input type="checkbox"/> 右面	<input type="checkbox"/> Z線	<input type="checkbox"/> 精度
評点	/ 10 点				
日付	/ /				
採点者				済印	記録 発行

No.	問題	学年	解答	採点	先生コメント
1	<p>白い紙と、印刷した黒線を光センサーで読み取ると、タブレット上での指示値にあまり差が見られず、ともに白判定であった。</p> <p>ところが、黒線と同程度の濃さの黒色の布を光センサーにかざすと、明確に黒判定を示した。</p> <p>この現象について、人間の目と光センサーの特性の違いに着目して説明せよ。</p> <p>【ヒント】光センサーは赤外線を照射し、その反射光の強度を読み取る</p>	小4～ めやす	人間の目は、可視光線(の反射光)で色を判別するが、光センサーは、赤外線(の反射光)の強さを検知するため、同じ対象物でも、両者の白黒判定には差異が生じる。	採点	
2	<p>ドレミロボットが木琴を演奏するプログラムでは、テキスト最終ページの縞模様の上を光センサーが横切るように移動する。</p> <p>この縞模様にはどんな意味があるのか。光センサーを使った演奏プログラムの動作の観点から説明せよ。</p>	小4～ めやす	木琴の鍵盤(ロッド)部の位置に合うように縞模様の黒線が引かれており、この位置を光センサーで検出するプログラムにより、ドレミファソラシの各鍵盤を正確に叩きながら演奏する動作を作り出せる。	/3	
3	<p>下記のプログラムの動作を「黒判定」「白判定」という言葉を使って説明せよ。</p>  <p>The flowchart starts with 'Start' (始め), followed by a 'Loop' (ループ) block. Inside the loop, there is an 'Output' (出力) block for 'Output 1' (出力1) and 'Buzzer' (ブザー) set to 'D' (ド). This is followed by a 'Loop' (ループ) block containing a 'Sensor A Light' (センサA 光) check. Below this is another 'Loop' (ループ) block with 'Output 1' (出力1) and 'Buzzer' (ブザー) set to 'OFF'. This is followed by another 'Loop' (ループ) block with 'Sensor A Light' (センサA 光) check. At the bottom, there is a 'Loop' (ループ) block for 'Number of loops' (回数) set to infinity (∞). The flowchart ends with 'End' (終わり).</p>	小4～ めやす	光センサーが黒判定の期間はブザーから「ド」の音が鳴り続け、白判定の期間はブザーの音が鳴り止(や)む動作をくり返す。	/3	

採点者	計	済印	日付
	/10	記録	/ /
		発行	