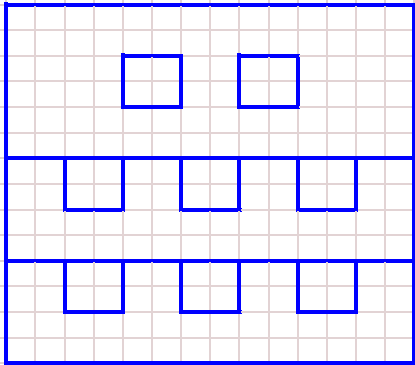
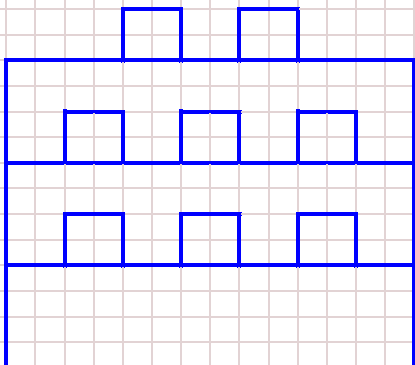


キャビネット図 陰線を描かないこと。

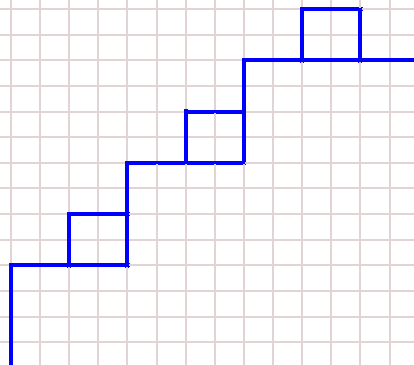
上面図



正面図

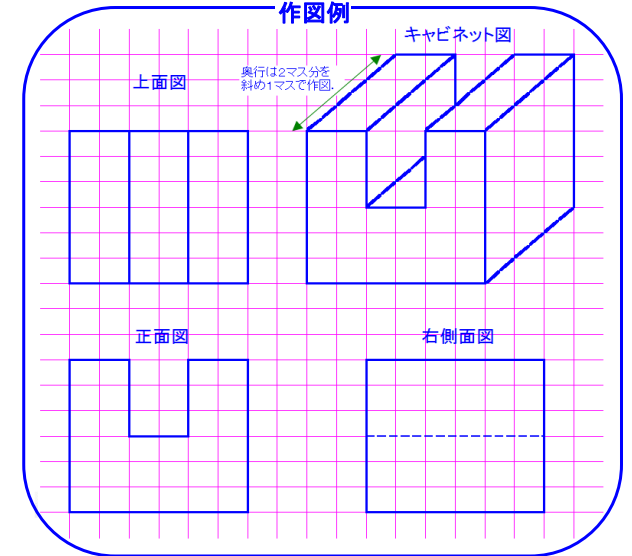


右側面図



なまえ

作図例



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>ピッキングロボでは、平行リンクを用いてアームを左右に動かす。</p> <p>ロッド1本でもアームを左右に動かせるのに、平行リンクを採用している理由は何か。</p> <p>平行リンクの性質に触れながら述べよ。</p>	小4～ めやす		/3	
2	<p>荷物をつまみ上げるプログラムでは、ハンドを閉じた後もモーターを弱く駆動させ続け、ハンドを閉じ続けるように制御している。</p> <p>その理由を「摩擦力」または「まさつ力」という言葉を使って説明せよ。</p>	小4～ めやす		/3	
3	<p>右図は、タッチスイッチで左右端の位置を検知しながらアームを振るテキストp.18のプログラムである。</p> <p>プログラム中の【出力2 モータ】でアームを左右に動かしている。</p> <p>図の赤丸では、タッチスイッチがアームに押されてモーターを一旦停止した後、無条件に1秒間モーターを逆回転させ、その後も次のループで逆回転を続けている。</p> <p>アームを左右に振る動作上、この1秒間が入力されている理由を述べよ。</p>	小5～ めやす		/4	
			採点者	計	済印
				/10	記録 発行
					日付 / /