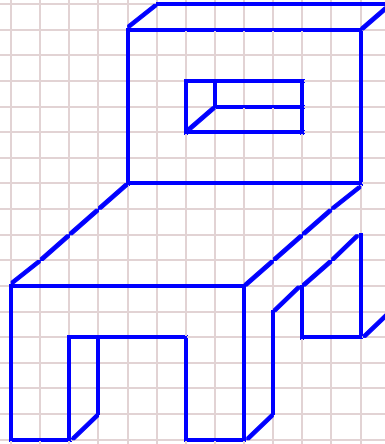
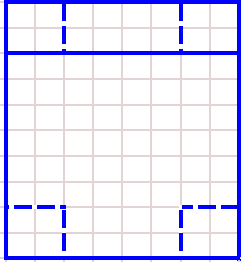


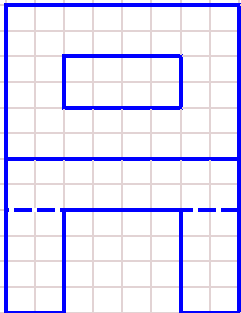
なまえ

キャビネット図 陰線を描かないこと。

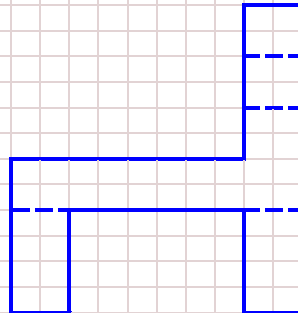
上面図



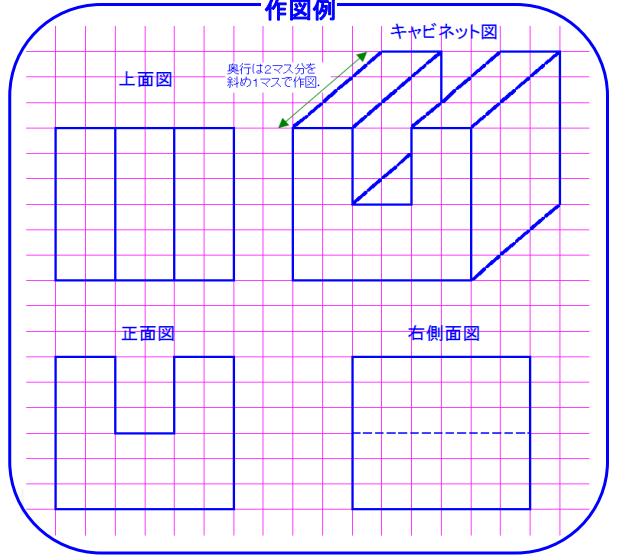
正面図



右側面図

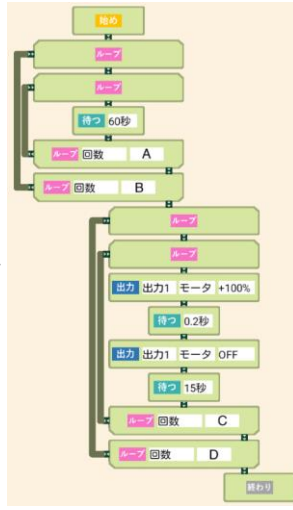


作図例



加 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>テキストp.15~17の通り、カメラを首振りさせつつ、音に反応してシャッターを切るようなロボットとプログラムを作った。</p> <p>このロボットを起動すると、大きな音が鳴っていないのに関わらず、常にシャッターを切り続ける問題が起こった。</p> <p>この誤作動する原因として考えられる内容を、「首振り用モーター」「音センサー」という2つの言葉を用いて答えよ。</p> <p>また、その対策方法を述べよ。</p>	小4~ めやす	<p>首振り用モーターの動作音を音センサーが検知してシャッターを切ってしまう。</p> <p>音センサーの感度が高すぎるので、首振り用モーターの音に反応しない程度まで感度を低く設定する。</p>	/3	
2	<p>テキストp.16の首振りカメラロボットのプログラム中には、首振り用モーターを止めるコマンド「出力2 モータ OFF」が4箇所ある。</p> <p>この「出力2 モータ OFF」が挿入されている理由を答えよ。</p>	小4~ めやす	<p>首振り動作中に写真撮影すると、画像がぶれる恐れがあるから。</p> <p>シャッターを切る動作の前に、首振りモーターを止めることにより、ロボットが静止した状態での安定した画像で撮影することができる。</p>	/3	
3	<p>早朝の日の出をタイムラプス撮影する。</p> <p>早起きは苦手なので、夜のうちに東の空へカメラを向け、ロボットを起動しておきたい。</p> <p>翌朝にロボットが自動的に撮影を開始し、一定時間経過後に撮影を終える右図のプログラムを作った。</p> <p>ロボットの起動時刻を22:00、撮影開始時刻を翌朝5:45、撮影時間を30分間、タイムラプス撮影間隔を15秒とすると、ループの回数 A, B, C, D に入る適当な数字をそれぞれ答えよ。</p> <p>但し、シャッター動作時間の0.2秒は含まずに(無視して)考えるものとする。</p>	小4~ めやす	<p>【解答例】</p> <p>A=15, B=31, C=4, D=30 など。</p> <p><math>A \times B = 465</math>(分)、<math>C \times D = 120</math>、A, B, C, <math>D \leq 100</math> であれば正解。</p>	/4	



採点者	計	済印	日付
	/10	記録	/ /
		発行	