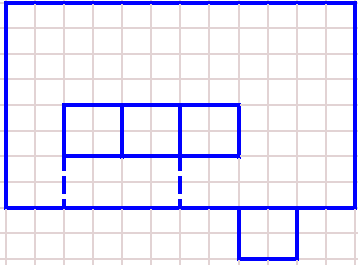


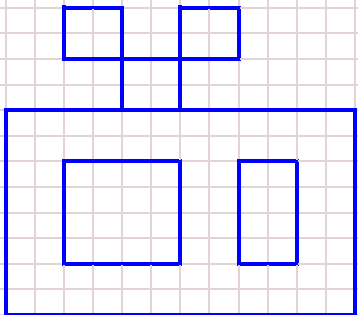
なまえ

キャビネット図 陰線を描かないこと

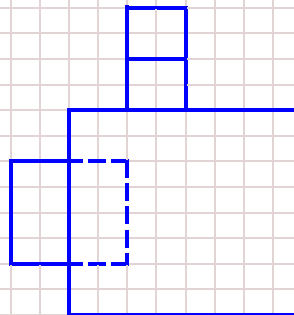
上面図



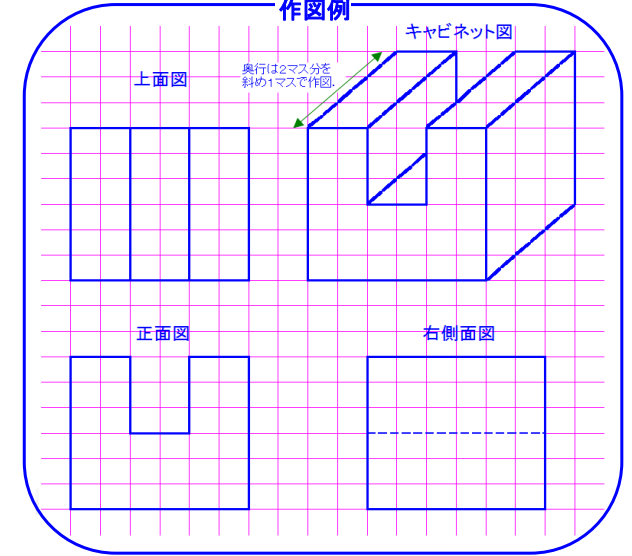
正面図



右側面図



作図例



加點

上面
  正面
  右面
  Z線
  精度

評点

/ 10 点

日付

/ /

採点者

済印

記録  
発行

アドバンスコースH  
多脚ロボ「モゾット」 課題

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	テキストp.9に記載のように、モゾットの多脚リンク機構は、テオ・ヤンセン氏の作品『ストランド・ビースト』を模(も)したものである。  同p.9に掲載のベーシックコースC『がたごとレスキュー隊』に比べて、この複雑なリンク機構を採用する優位性は何か。  足先の動く軌跡(きせき)の違いに触れながら答えよ。	小4～ めやす		/3	
2	3日目テキストp.16の前進プログラムで、両足に取り付けたタッチスイッチを監視(かんし)しているのはなぜか。  タッチスイッチを用いずに前進させる場合の問題点に触れながら答えよ。	小4～ めやす		/3	
3	3日目テキストp.16(4日目テキストp.20も同じ)の前進ルーチンに挿入(そうにゅう)された「待つ 1秒」は、何の動きを、どんな状態になるよう決めているか。説明せよ。	小4～ めやす		/4	
				計	済 印
				採点者	日付
				/10	記録 発行