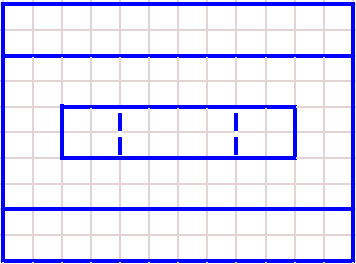


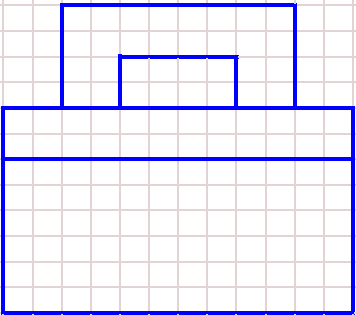
なまえ

キャビネット図 陰線を描かないこと。

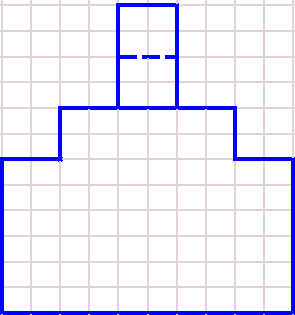
上面図



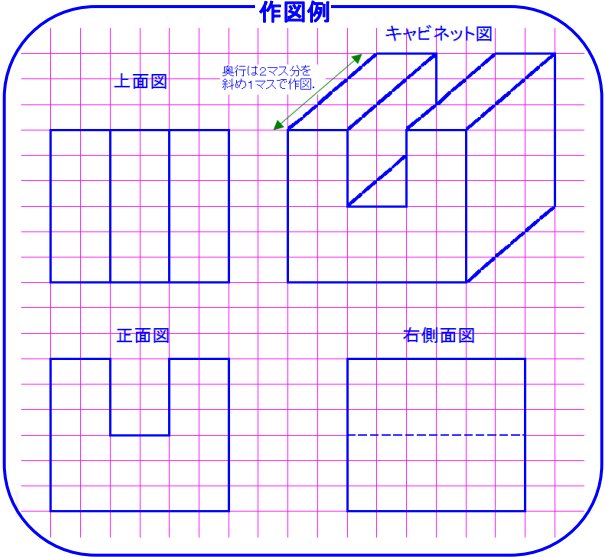
正面図



右側面図

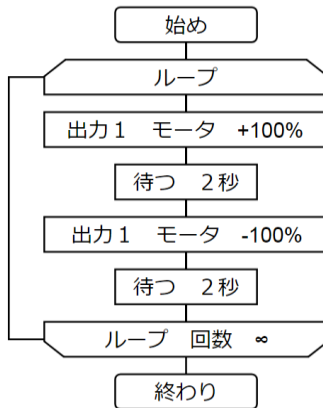
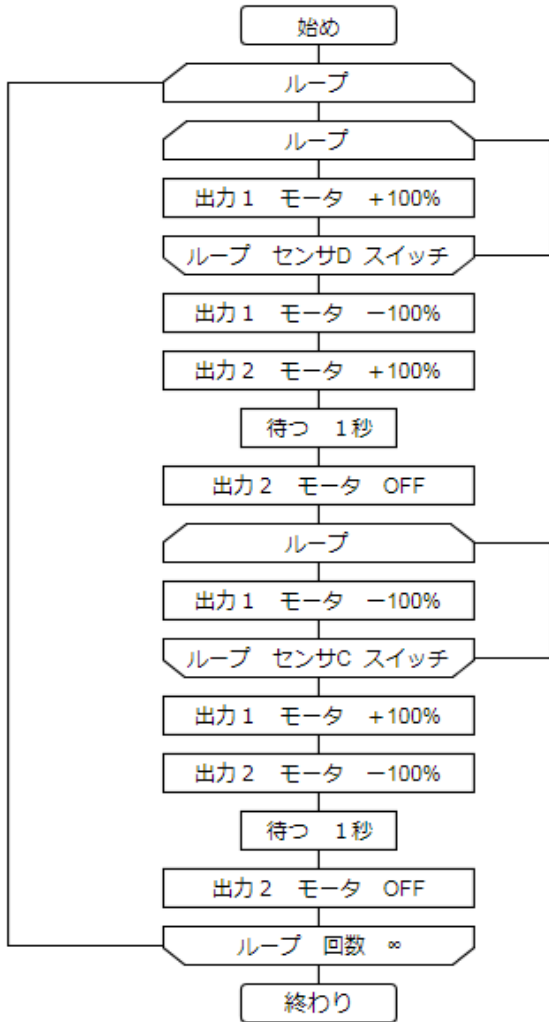


作図例



加 点	☐ 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Ⅰ
読書支援ロボット「メクリン」 課題

No.	問 題	学 年	解 答	採 点	先 生 コ メ ン ト			
1	『メクリン』3・4日目のロボットを改造し、腕を上下に振りながら、左右にある壁の間を右往左往（左右に往復）し続けるロボットを作りたい。 下記のように部品を割り当てた場合のプログラムを描け。 【部品】 出力1： 左右移動用モーター（＋で左へ、－で右へ） 出力2： 腕の上下運動用モーター（＋で上へ、－で下へ） センサC： タッチスイッチ右（右端の壁に当たると押される） センサD： タッチスイッチ左（左端の壁に当たると押される） 【条件】 1) 左右の移動にはモーターを100%駆動し、それぞれ約2秒かかる 2) 腕の上下にはモーターを100%駆動し、それぞれ1秒かかる 3) 腕のモーターを止めると、腕の位置は保持される 4) 左右の壁に当たるとすぐに跳(は)ね返るように動かす 5) 左端で跳(は)ね返ると同時に、腕を上げ始める 6) 右端で跳(は)ね返ると同時に、腕を下げ始める 7) 腕が下がった状態で、左に移動開始するところから始める 例えば、出力1のモーターを±100%で2秒間ずつ回すプログラムは、アドプログラマーの画面を模して下記のように描けばよい。 （プログラム内容が分かればよい） 	小4～ めやす	【解答例】 	／10	採点者	計	済 印	日 付
				／10		記録	／	
						発行	／	