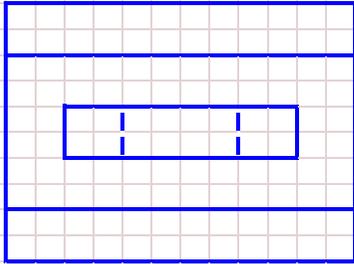


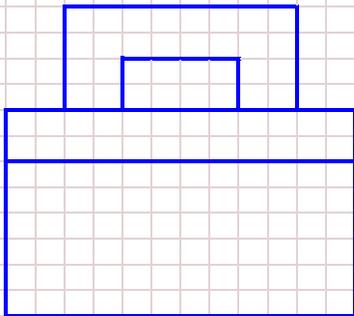
なまえ	
-----	--

キャビネット図 陰線を描かないこと。

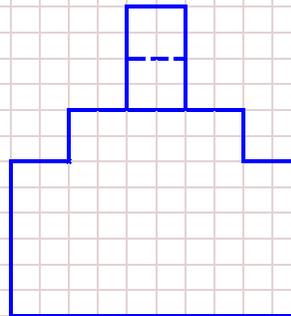
上面図



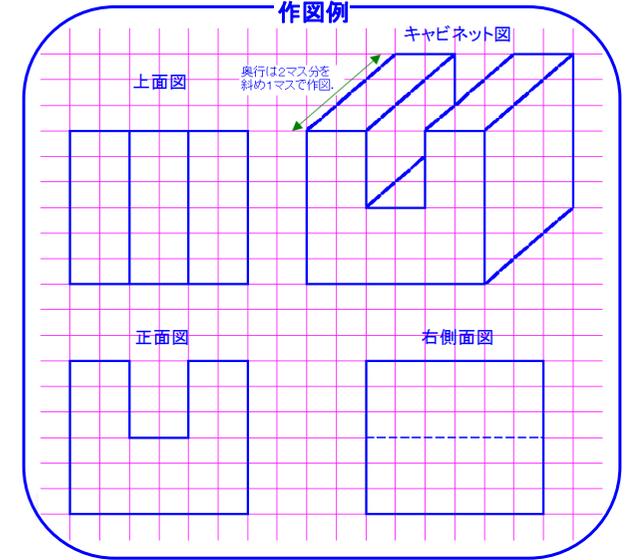
正面図



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		

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	<p>『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。</p> <p>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。</p> <p>【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）</p> <p>【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</p> <p>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。</p> <p>(プログラム内容が分かればよい)</p> <pre> graph TD Start([始め]) --> LoopStart[/ループ/] LoopStart --> Out1Pos[出力1 モータ +100%] Out1Pos --> Wait2Sec1[待つ 2秒] Wait2Sec1 --> Out1Neg[出力1 モータ -100%] Out1Neg --> Wait2Sec2[待つ 2秒] Wait2Sec2 --> LoopEnd[/ループ 回数 ∞/] LoopEnd --> End([終わり]) </pre>	小4～ めやす		/ 10	
採点者				計 / 10	済印 記録 発行