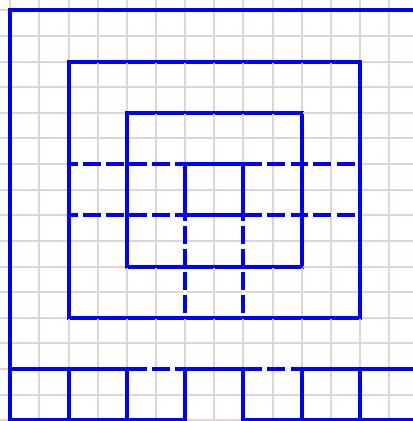


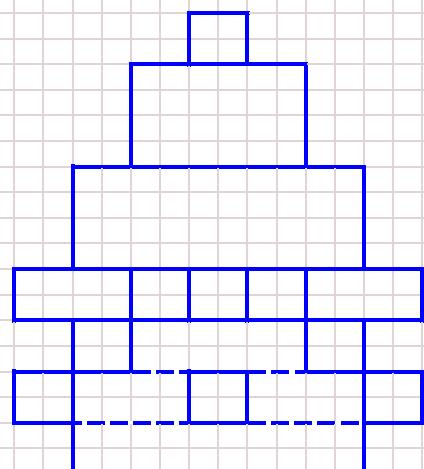
なまえ

キャビネット図 陰線を描かないこと。

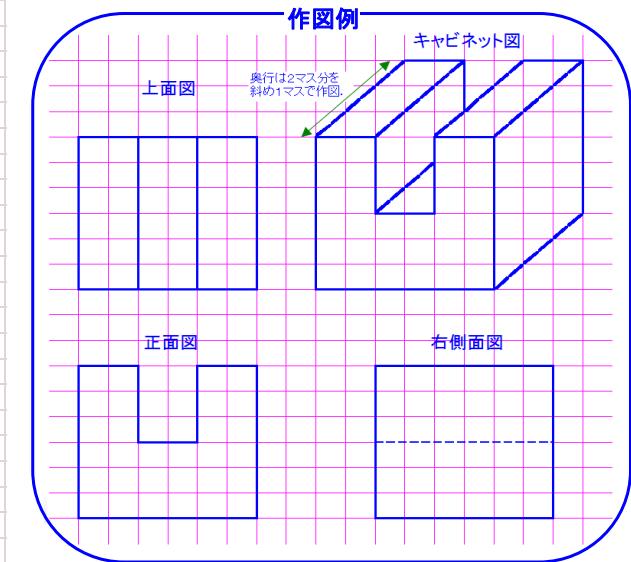
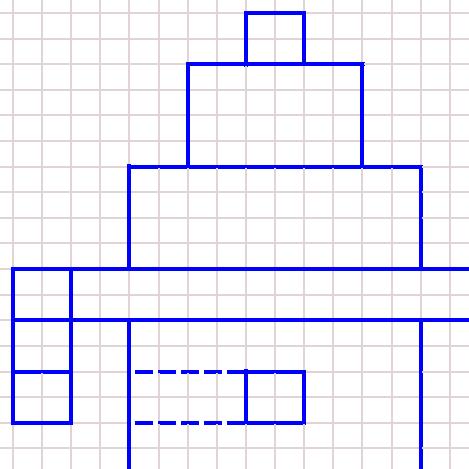
上面図



正面図



右側面図



加点	<input type="checkbox"/>				
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

No.	問 題	学年	解 答	採点	先生コメント
1	アルクンダーZは上体を大きく左右に傾けながら二足歩行する。 下半身の足を動かすだけでなく、上体を左右に動かす理由を「重心移動」という言葉を用いて説明せよ。	小4～ めやす		/3	
2	アルクンダーZの両足の裏にタッチスイッチを取り付けた。 この左右のタッチスイッチで何を検知しているのか。 また検知した結果、何をどのように制御しているのかを述べよ。	小4～ めやす		/3	
3	テキストp.20のプログラムでは、アルクンダーZの左足を前に出して、上体を左に傾けた状態からスタートさせるとうまく歩くが、それ以外の状態からスタートさせると転倒してしまう。 なぜ、初めの姿勢が本ロボットの制御に関係するのか。簡潔に答えよ。	小5～ めやす		/4	

採点者	計	済 印	日付
	/10	記録 発行	/ /