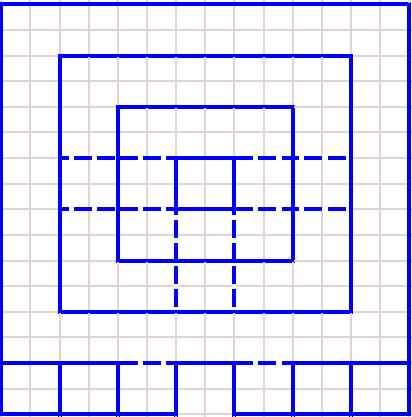


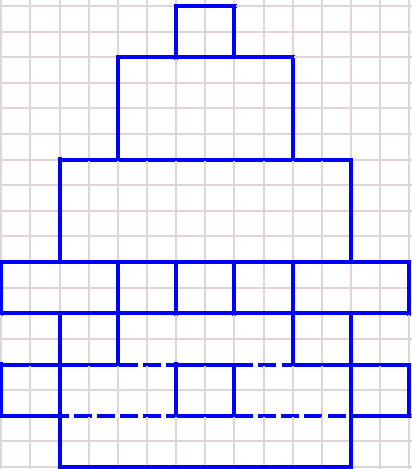
なまえ

キャビネット図 陰線を描かないこと

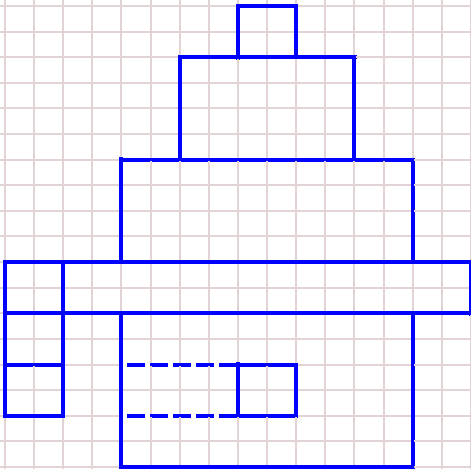
上面図



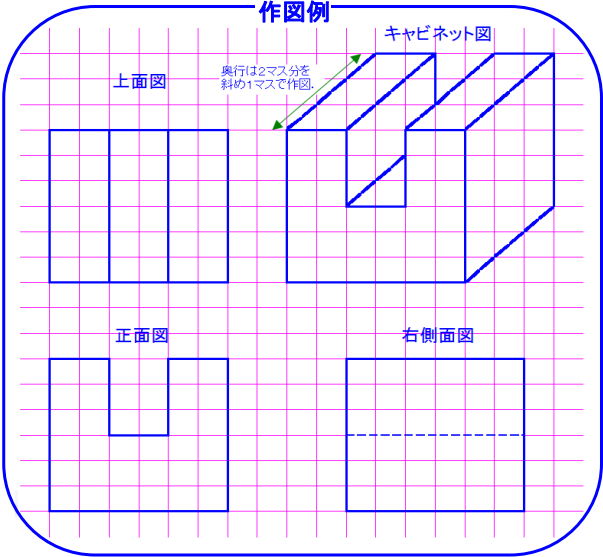
正面図



右側面図



作図例



加 点

□ □ □ □ □
上面 正面 右面 Z線 精度

評 点

／ 1 0 点

日 付

／ ／

採点者

済 印

記録
発行

アドバンスコースB
二足歩行ロボ「アルクンダーZ」 課題

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	／ ／	