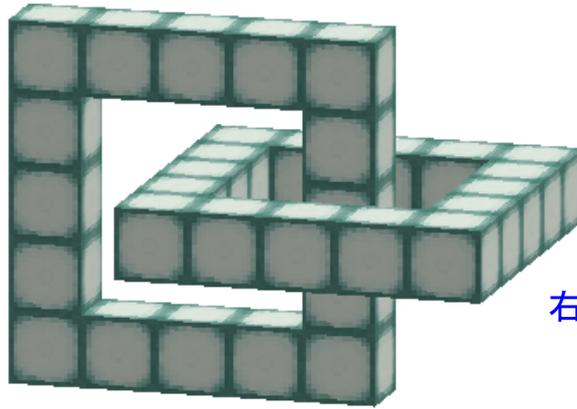


なまえ

上面図



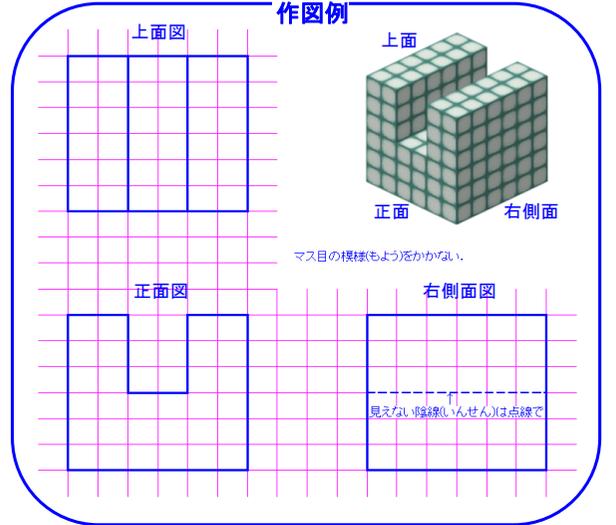
上面



右側面

正面

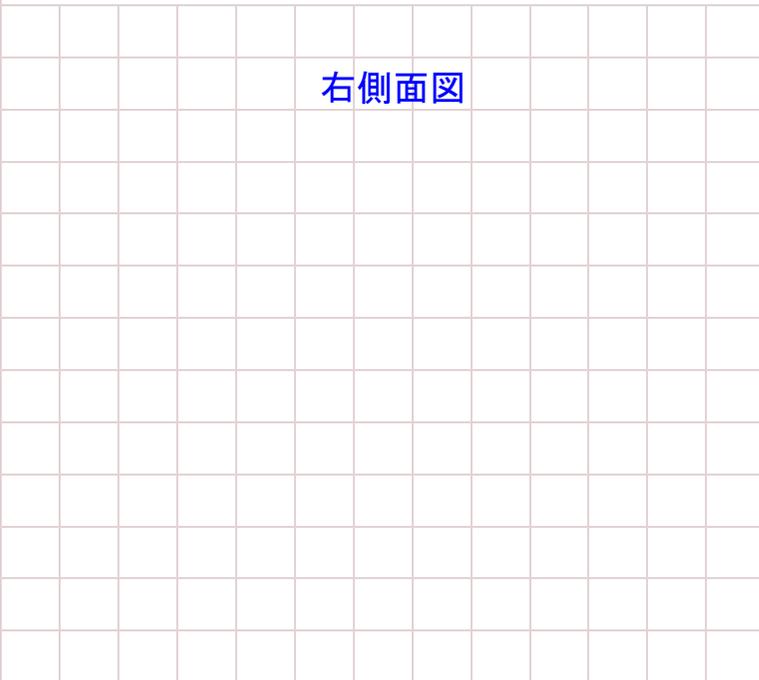
作図例



正面図



右側面図



加点	<input type="checkbox"/> 位置	<input type="checkbox"/> 外形	<input type="checkbox"/> 実線	<input type="checkbox"/> 隠線	<input type="checkbox"/> 精度
評点	/ 5 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	1日目にロッド3アナの回転に合わせて動く右足を作った。 その足先や踵(かかと)の動き方として、正しいものはどれか。 記号で答えよ。  A. 円を描(えが)くように回る B. 前後に振(ふ)り子のように動く C. ほぼ上下にのみ動く D. ほぼ四角形に動く	小2～ めやす		/1	
2	2日目に左足もロッド3アナの回転に合わせて動くよう改良した。 その動(はたら)きとして、正しくないものはどれか。 記号で答えよ。  A. 上体(じょうたい)をほぼ上下に動かす B. タイミングよく右足を着地(ちやくち)させる C. タイミングよく右足を浮(う)かせる D. 左足が動く反動(はんどう)でスケボーを進ませる	小2～ めやす		/1	
3	2日目の改良をしても、このロボットは左に曲(ま)がりやすい。 その理由と、まっすぐ進ませるために考えられる対策(たいさく)を述(の)べよ。	小3～ めやす		/3	
				採点者	計 済印 日付 記録 発行 / /
				/5	