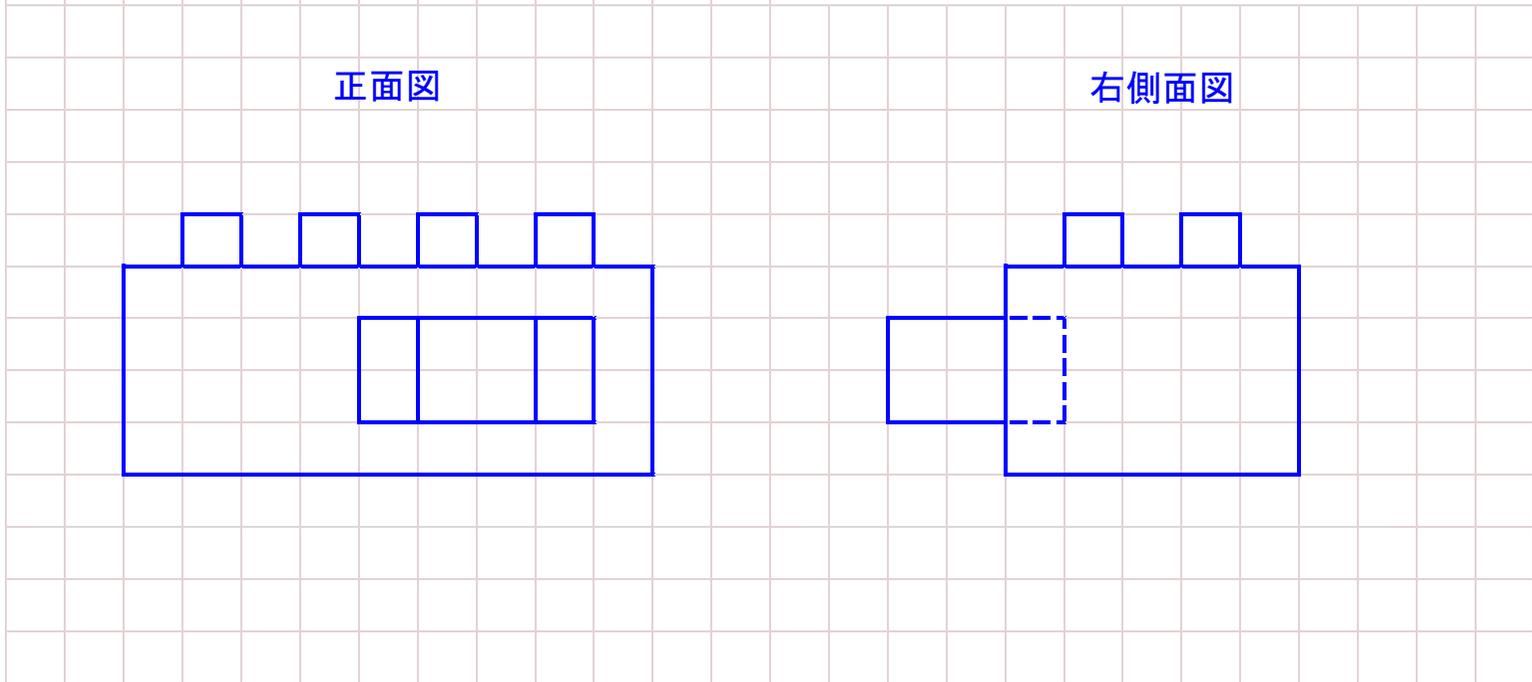
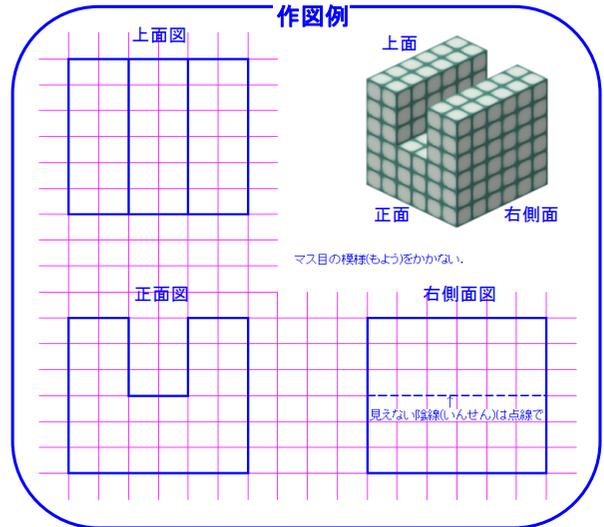
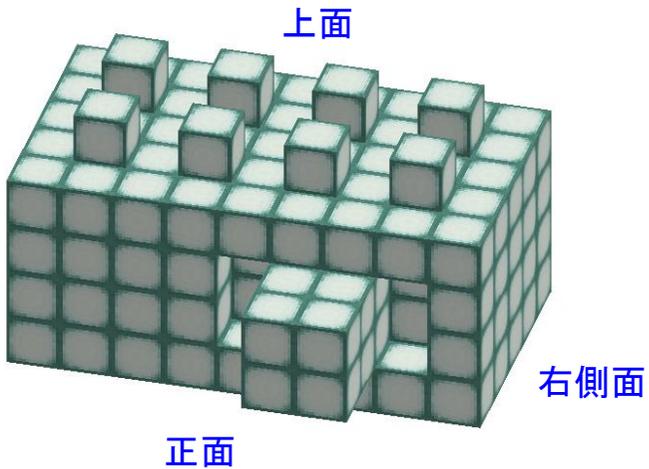
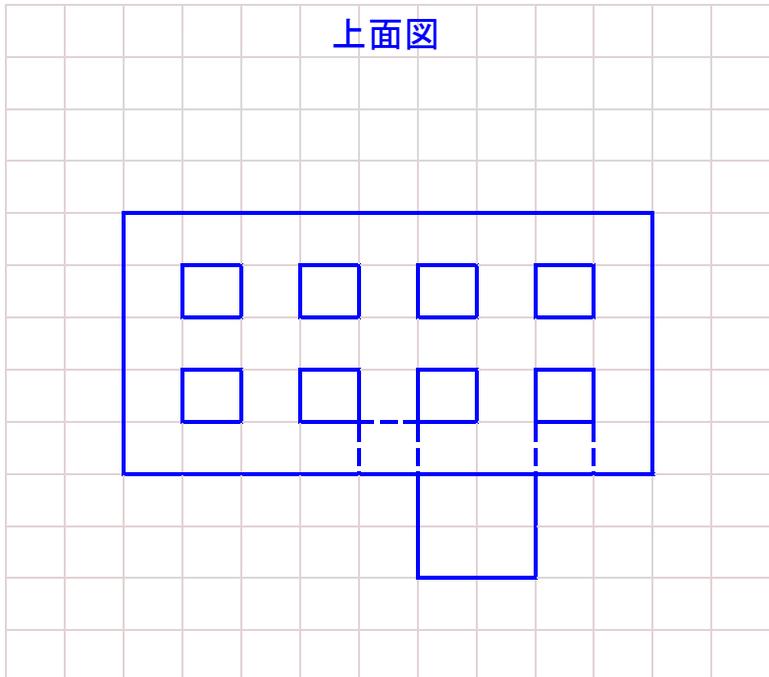


なまえ	
-----	--



加點	□ 位置	□ 外形	□ 実線	□ 隠線	□ 精度
評點	/ 5 点				
日付	/		/		
採點者			済印	記録 発行	

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	2日目テキストp.23のように、足が長くなるよう改造(かいそう)すると、倒(たお)れやすくなった。なぜか。記号で答えよ。 A. 歩くスピードが速(はや)くなるから B. 背(せ)が高く、つまづきやすくなるから C. 重心が高く、歩き方が不安定になるから D. ロボットが重くなるから	小2～ めやす	C. (重心が高いと、ゆれた時に倒れやすくなる。) A. は、少し速くなっただけで、すぐ倒れるわけではないので×。 B. は、つまづいて倒れるわけではないので×。 D. は、足の取り付け方を変えただけで、重さは変わっていないので×。	/1	
2	2日目テキストp.21のように、足のロッド9アナにシャフト10ボチを通(とお)したのはなぜか。記号で答えよ。 A. 足の摩擦(まさつ)力を強くするため B. 足の幅(はば)を広くして、体が傾(かたむ)かないようにするため C. 足を重くして、重心を低くするため D. 輪(わ)ゴムを巻(ま)きつけるため	小2～ めやす	B. (ほぼ片足で立てるくらいに安定する。) A. は、グロメットや輪ゴムをはめないと、プラスチック部品だけでは滑(すべ)るので×。 C. は、重心を低くするためなら、もっと重いものを取り付けるはずなので×。 D. は、長いシャフト10ボチでなくとも巻きつけられるので×。	/1	
3	1日目のロボットと2日目のロボットが相撲(すもう)すると、1日目のロボットは2日目のロボットに押(お)し出されて負(ま)ける。それはなぜか。説明せよ。	小2～ めやす	1日目のロボットは、両足が地面に着(つ)いたまま、体を左右(さゆう)に大きく揺(ゆ)らすだけで、足も滑(すべ)りやすく進む力が小さいが、 2日目のロボットは、片足(かたあし)を交互(こうご)に上げながら安定して歩き、輪(わ)ゴムで足の摩擦(まさつ)力も強いので、相手(あいて)を押す力が強いから。	/3	

採点者	計	済印	日付
		記録	/ /
	/5	発行	