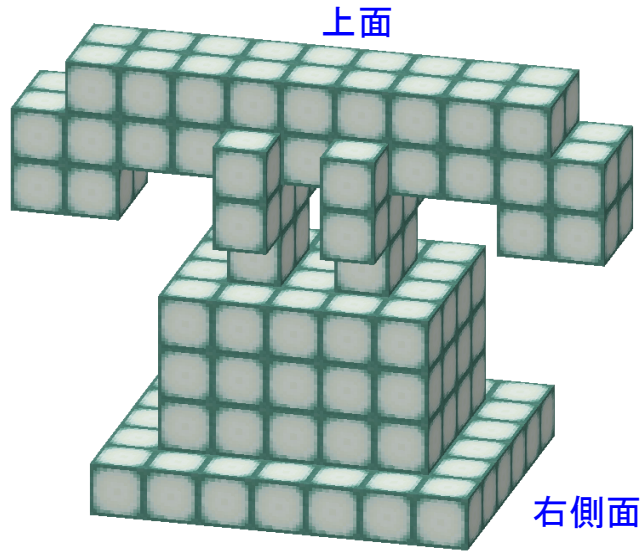
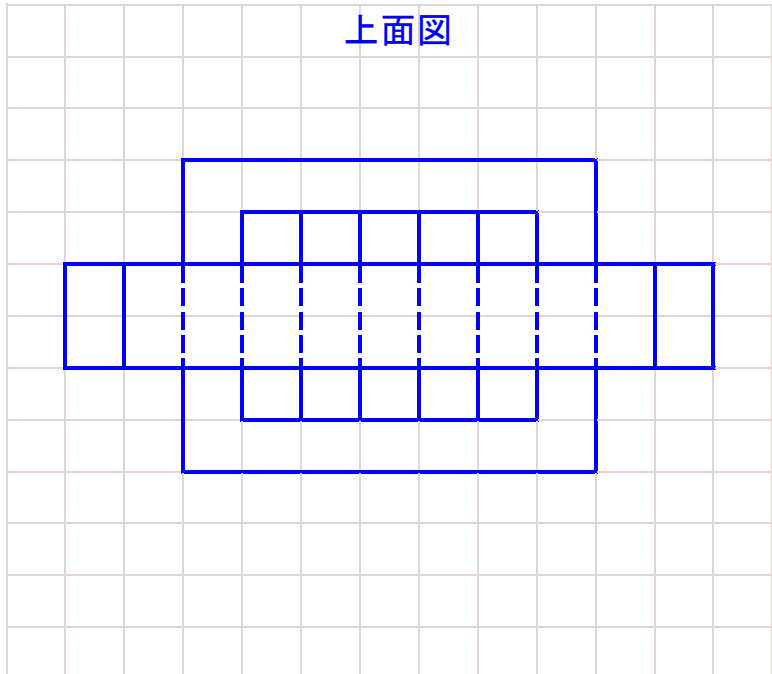
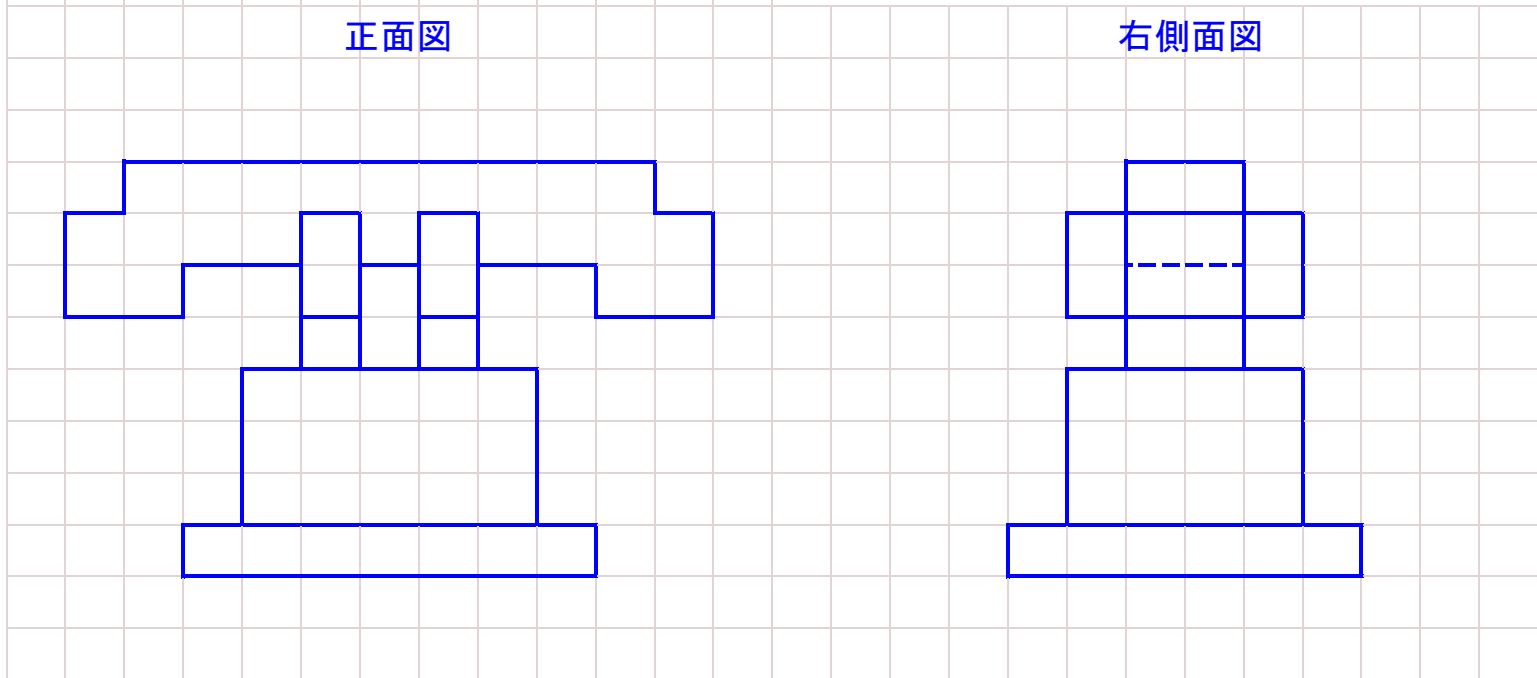
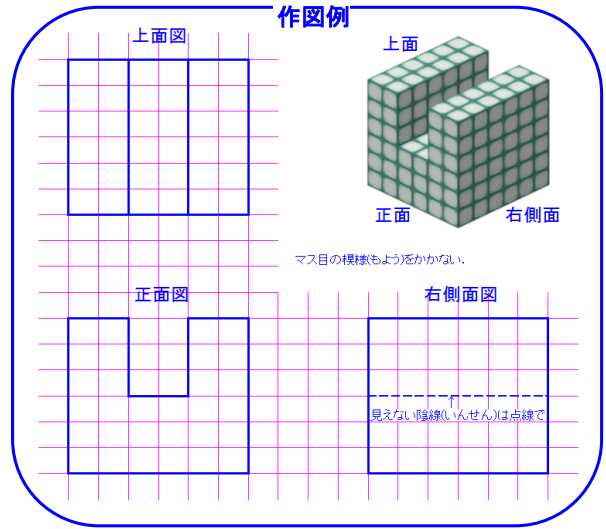


なまえ	
-----	--



見えないところは
想像して描くこと。



加点	□	□	□	□	□
	位置	外形	実線	隠線	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	歩行中のロボワンを持ち上げて観察したとき、足先の動きがたどる軌跡(きせき)は、次のうち、どの形に近いか。記号で答えよ。 A. 円形 B. 楕(だ)円形（少しつぶれた円形） C. 細い三日月(みかづき)形 D. 8の字形	小3～ めやす	C. （Bの楕円形をもっと細くつぶした形）	/1	
2	電池が弱くて歩けなくなったロボワンを動かす方法として、誤(あやま)っている改造はどれか。記号で答えよ。 A. 脚(あし)を短くする B. 足裏のグロメットを外(はず)す C. ギアを組み替え、ロッド3アナの回転を遅(おそ)くする D. 足に重みがかからないよう、電池ボックスを頭上にのせて重心を高くする	小3～ めやす	D. （重心を高くするだけで足が軽くなることはない。） A. は、足先の動きが小さく（遅く）なる分、蹴(け)る力が強くなる。 B. は、地面との摩擦が少なく、すべりやすくなるが、止まりにくくなる。 C. は、遅くする分、回転力が強くなる。	/1	
3	脚(あし)を短く、ダックスフント型に改造すると、大相撲(いぬずもう)で相手のロボワンを倒したり、押し出したりできるようになり、強くなった。 考えられる理由を述べよ。	小3～ めやす	【解答例】 - 足先の動きが小さく（遅く）なる分、力が強くなったから。 - 重心が低く、安定することにより、倒されにくくなったから。 - 顔が相手の脚に当たるようになり、倒しやすくなったから。 この他にも、理由に論理性があれば正解です。	/3	

採点者	計	済印	日付
	/5	記録	/ /
		発行	