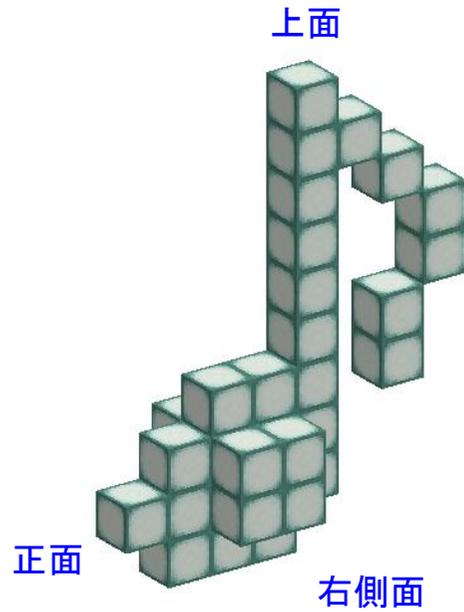
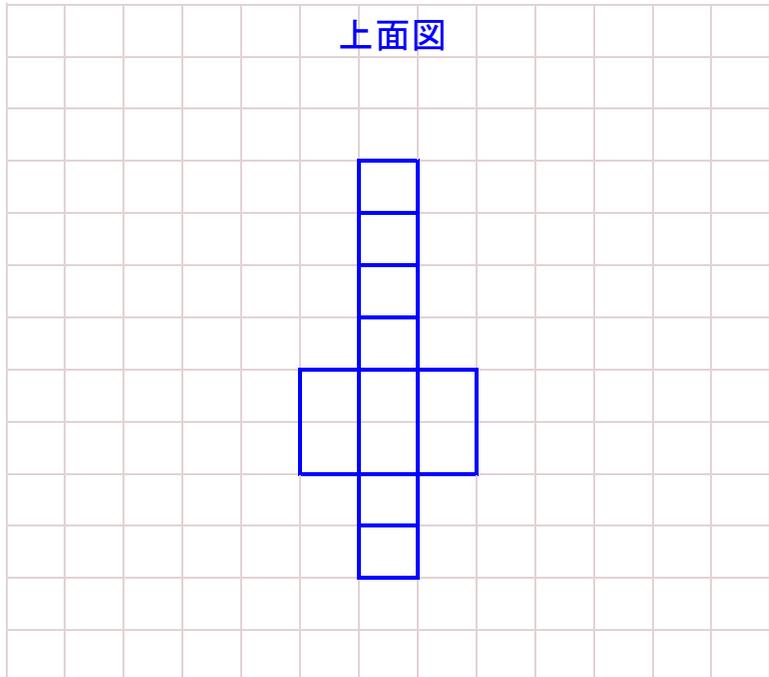
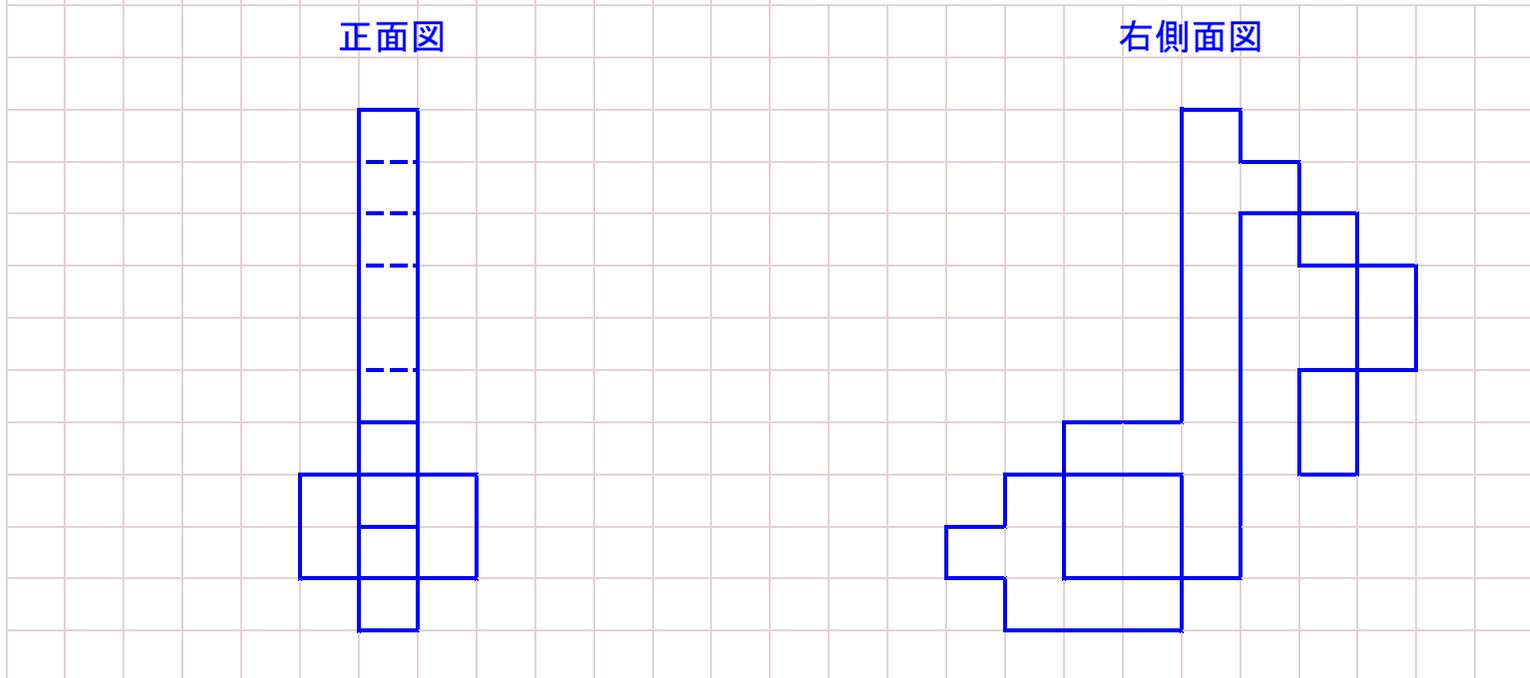
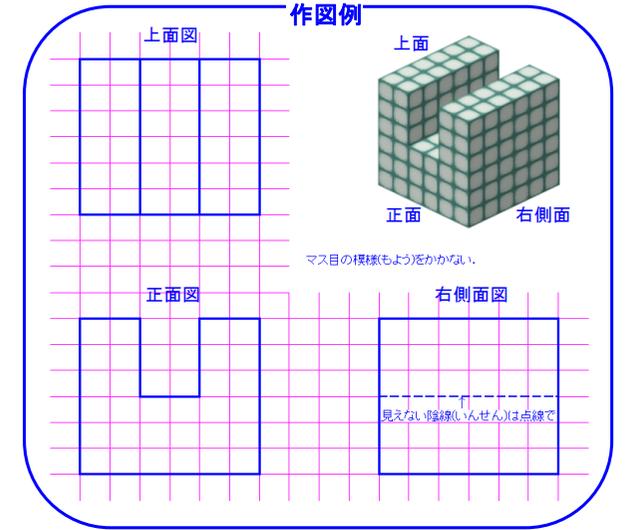


なまえ	
-----	--



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	ロボザウルスの脚(あし)が一往復する間に、モーターは何回転するか。記号で答えよ。 A. 1/3回転 B. 1回転 C. 3回転 D. 5回転 E. 6回転 F. 9回転	小3～ めやす	F. 【解説】 ピニオンギア⇒ベベルギアで1/3、ベベルギア⇒ギアMで1/3、 トータルで1/9に減速している。	/1			
2	ロボザウルスが片足ずつ浮かせながらも倒れずに歩くことができる理由として、誤(あやま)っているものはどれか。記号で答えよ。 A. 左右対称でバランスが良いから B. 重たい電池ボックスが尾部(びぶ)の低い所にあり、安定するから C. しっぽを左右に振ることでバランスを保つから D. 片足とタイヤ2輪とで3点支持を構成しているから	小3～ めやす	C. (ロボザウルスには関係ない。) 【解説】 A. を前提とし、B. と D. により、安定した3点支持を実現している。	/1			
3	モーターからの回転力(トルク)を受けるベベルギアの隣(となり)にどれとも噛(か)み合わないマイタギアを通して(テキストp.6)のはなぜか。 ベベルギアが受ける力の観点から説明せよ。	小3～ めやす	いろんなギア同士の噛(か)み合わせのうち、 ベベルギアがモーターからの回転力(トルク)を最初に受けて回ることにより、 ロボザウルス全体が動くので、ベベルギアには相当の大きな力が掛(か)かる。 ここで、マイタギアなどのスパーサーを挟(はさ)んでおかなければ、 ベベルギアがピニオンギアから逃げるようにずれて、噛み合わせが外れてしまうから。	/3			
				採点者	計	済印	日付
					/5	記録	/ /
						発行	