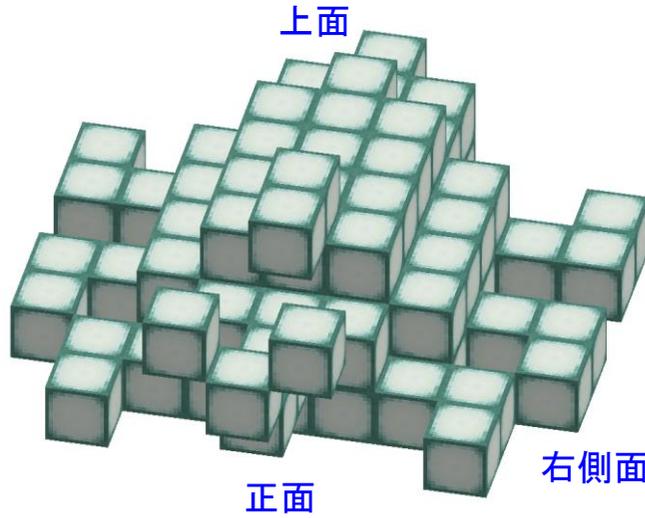
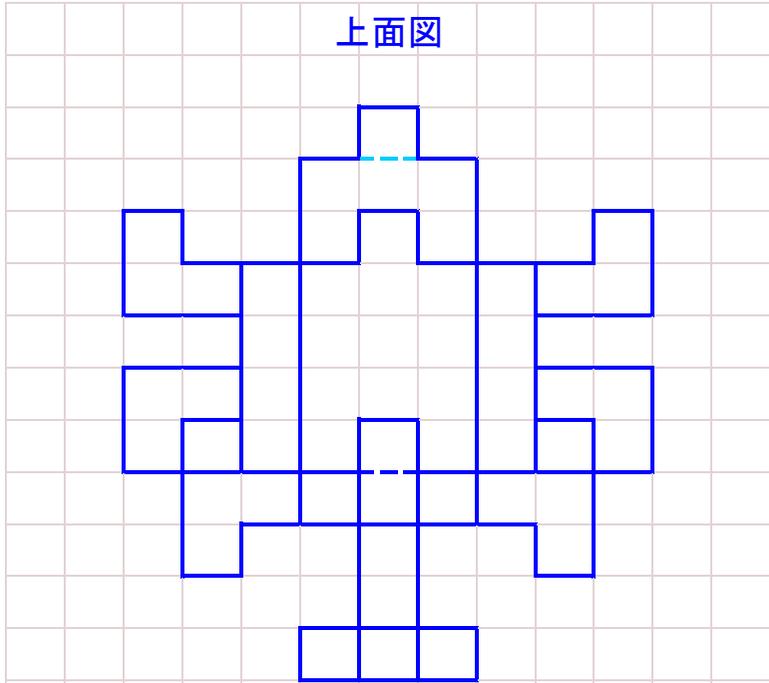
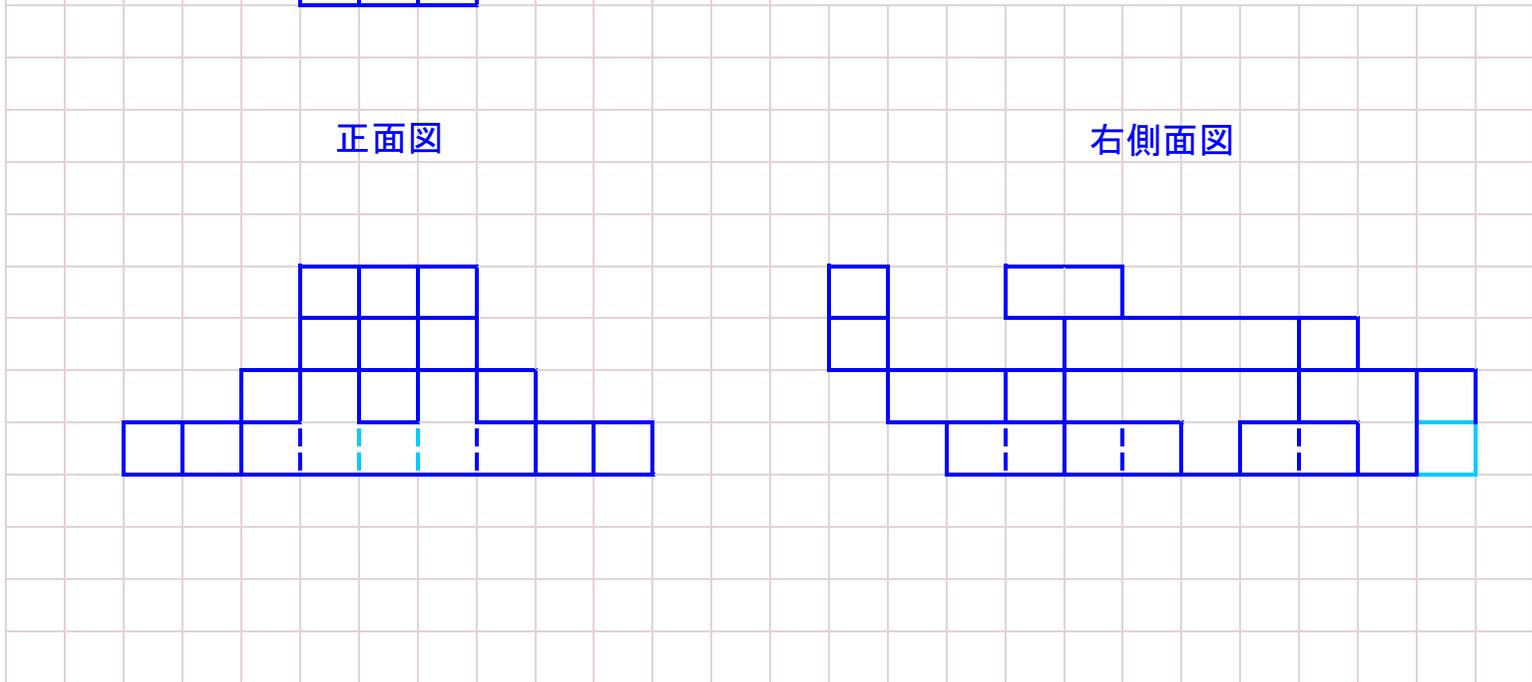
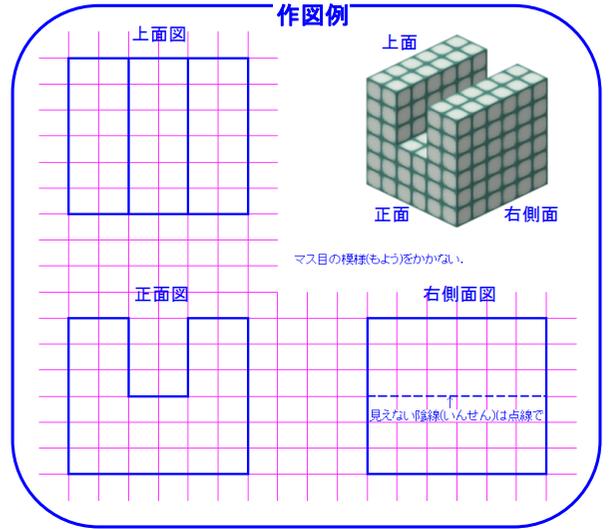


なまえ	
-----	--



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

ミドルコースP  
自動エレベーター「ロボベーター」 課題

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	<p>タイヤSローラーが1回転する間に、モーターは何回転するか。記号で答えよ。</p> <p>A. 3回転            D. 15回転 B. 8回転            E. 25回転 C. 9回転            F. 27回転</p>	小3～ めやす	<p>D.</p> <p>【解説】 モーターの回転を、ピニオンギアうす⇒ギアMうすで3倍、さらにピニオンギア⇒ギアLで5倍、トータルで15倍も減速している。</p>	/1	
2	<p>たかお君が「かごが水平になるよう重心を調整しよう」と言ったら、つかさ君が「その改造は良くないよ」と言った。良くない理由として、最も適当なものはどれか。記号で答えよ。</p> <p>A. テキスト通りに作っておかないと、あとで大変な目にあうから B. 動作中に揺(ゆ)れるので、バランスを取っても水平にならないから C. バランスを取るためのパーツで重くなるから D. タイヤSローラーのグリップ力が弱くなるから</p>	小3～ めやす	<p>D. (1日目テキストp.16の通り、かごが傾くことで柱を強くはさむ。)</p> <p>A. は、テキスト通りに完成した後は、いろいろ改造して研究すべきなので△。 B. は、揺れても、傾(かたむ)きは小さくなる効果が期待できるので△。 C. は、必ずしもそうとは限らないし、重さが大きな問題でもないので△。</p>	/1	
3	<p>実際のエレベーターは、ロボベーターと異(こと)なり、2日目テキストp.21の図のように、かっ車とおもりを使った方式である。ロボベーターのようなタイヤローラー駆動(くどう)方式を採用しない理由を3つ挙(あ)げよ。</p>	小3～ めやす	<p>【解答例】</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- かごが斜(なな)めに傾(かたむ)いて、乗りにくいから。</li> <li>- かごに動力源(モーター)があって、重くなるから。</li> <li>- かごが重いので、モーターも大きく、高価になるから。</li> <li>- かっ車方式の方がモーターを小さく、省エネ運転できるから。</li> <li>- かごの中を通る柱が邪魔(じゃま)だから。</li> <li>- タイヤが擦(す)り減(へ)る心配があるから。</li> <li>- タイヤがパンクする心配があるから。</li> <li>- タイヤが滑(すべ)って落下する危険性があるから。</li> </ul>	/3	
				計	済印
				採点者	日付
				発行	/ /
				/5	