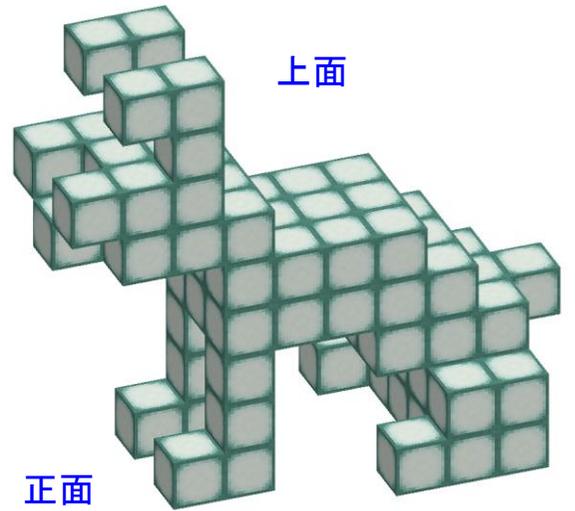


なまえ	
-----	--

上面図

正面図

右側面図



見えないところは
想像して描くこと。

作図例

上面

正面

右側面

上面図

正面図

右側面図

見えない隠線(いんせん)は点線で

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	<p>ロボアームが荷物を完全に持ち上げ、旋回(せんかい)中である。</p> <p>半回転(180°)旋回する間、モーターは何回転するか。 テキスト写真もしくは実際のギアボックスを観察し、記号で答えよ。</p> <p>A. 0.5回転 D. 13.5回転 B. 1.5回転 E. 40.5回転 C. 4.5回転</p>	小4～ めやす		/1	
2	<p>モーターはずっと回り続けているだけなのに、ハンドを閉じ、アームを持ち上げ、旋回する動作へと次々と切り替わるのはなぜか。記号で答えよ。</p> <p>A. ギアの噛(か)み合わせが切り替わっているから B. 各可動部を動かすのに必要な力が変化するから C. 1つの動作が完了すると次の動作へ移るようギアを組んでいるから D. 魔法で順番を決めているから (魔法が弱いと、はっきり切り替わらない)</p>	小3～ めやす		/1	
3	<p>アームが荷物を完全に持ち上げる前に、中途半端(ちゅうとはんぱ)な高さのまま旋回(せんかい)してしまう。</p> <p>土台(ギアボックス)とアーム部の間に輪ゴムを挟(はさ)み、さらにアーム部が重くなるよう部品を付け足すと、ほぼ完全な動作をするようになった。</p> <p>この現象を、可動部(アームを持ち上げる関節部と、輪ゴムを挟む旋回部)を動かすのに必要な力の観点から説明せよ。</p>	小4～ めやす		/3	
				計	採点者
				/5	済印 記録 発行
					日付 / /