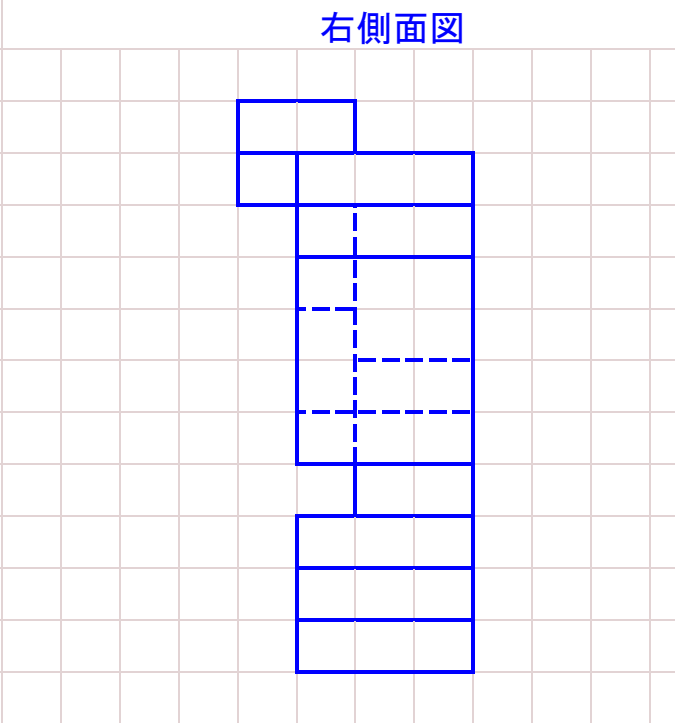
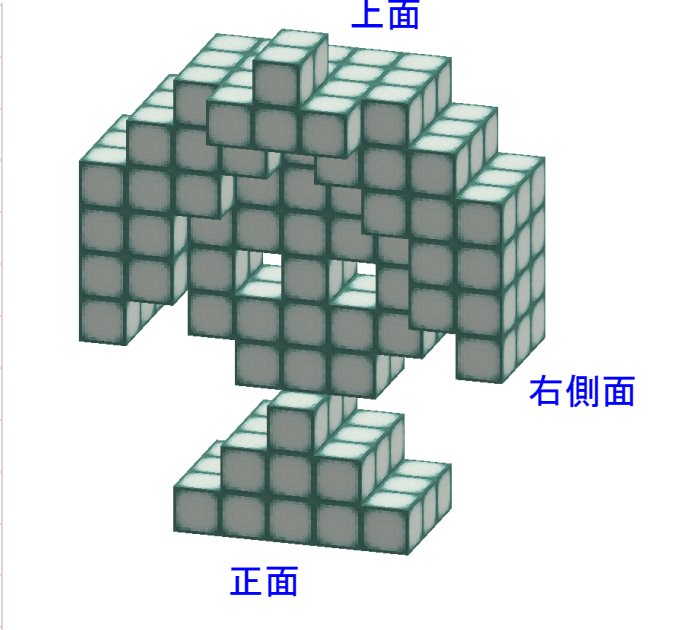
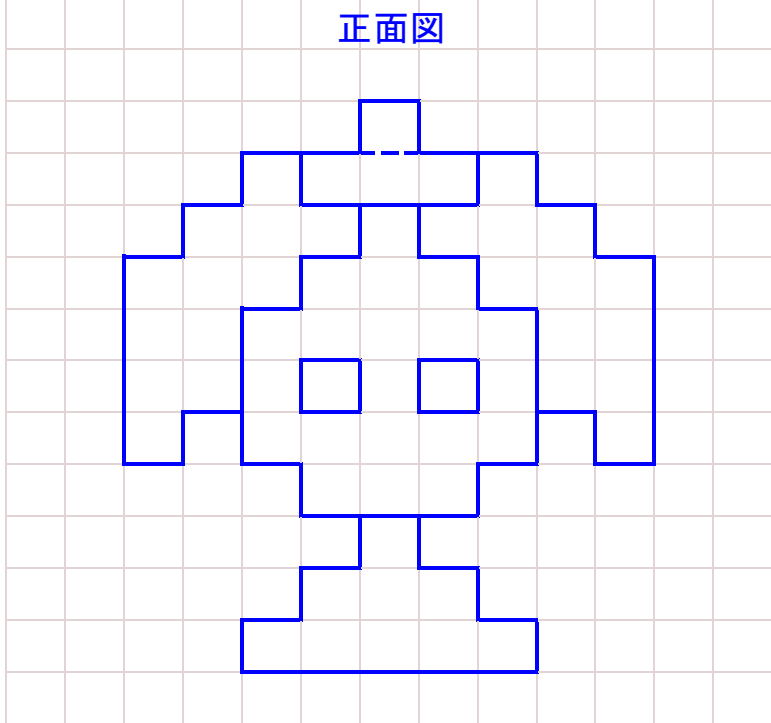
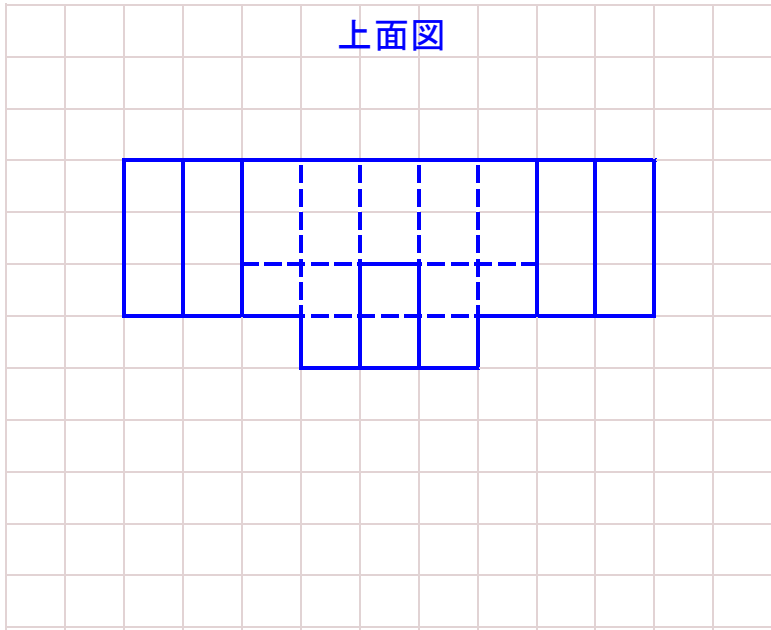


なまえ	
-----	--



作図例

上面図

上面

正面 右側面

マス目の模様もようがかかぬい、

正面図

右側面図

見えない線(隠線)は点線で

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	

ミドルコースX

たいてい守って「メカボンロボ」 課題

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	<p>手動メカボンの背中のTロッドはギアM(うす)を中心に、腕(うで)はピニオンギア(うす)を中心に回転し、これらのギアは噛(か)み合っている。これに関して、誤(あやま)っている記述を選び、記号で答えよ。</p> <p>A. ピニオンギアはギアMより3倍速く回る B. ピニオンギアはギアMより弱い力で回る C. ピニオンギアとギアMは逆向きに回る D. 背中のTロッドと左腕のTロッドは同じ速さで動く</p>	小3～ めやす	<p>D.</p> <p>【解説】 ピニオンギア(うす)は歯数8、ギアM(うす)は歯数24なので、Aは正しい。よって、ピニオンギアと同軸の左腕Tロッドの方が、ギアMと同軸の背中Tロッドより速く動く。</p>	/1	
2	<p>テキストp.22, p.23のプログラムにおいて、[始め] → [待つ 2秒] の後、[出力3 モータ +20%] → [待つ 1秒] → [出力3 モータ OFF] と続く。この意図について、誤(あやま)っている記述を選び、記号で答えよ。</p> <p>A. ゲームを始める前に、まず腕を振り上げようとしている B. モーターを弱く回して、それ以上は動かせない位置で大きな負荷がかからないようにしている C. 電源を入れてから数秒間は音に反応して攻撃しない D. この処理は音を検知する度(たび)に実行される</p>	小3～ めやす	D. (起動後、一度しか実行されない。)	/1	
3	<p>手動メカボンでは、テキストp.6で2本のシャフトの向き(十字)をそろえるよう指示している。2日目にモーターで動くよう改造した方には、この指示がない。</p> <p>モーターを使ったメカボンでは、シャフトの向きをそろえる必要があるか。その理由と共(とも)に答えよ。</p>	小3～ めやす	<p>モーターで動かす場合、シャフトの向きをそろえる必要はない。</p> <p>手動メカボンでは、背中のTロッドの可動範囲に制限があり、この範囲内で腕をしっかり振り下ろし、相手の頭を叩ける位置に調節したい。</p> <p>モーター駆動ならば、その軸の回転範囲や初期位置に制約がないので、腕を回すシャフトとの向きを気にする意味はない。</p>	/3	

採点者	計	済 印	日 付
	/5	記録	/ /
		発行	