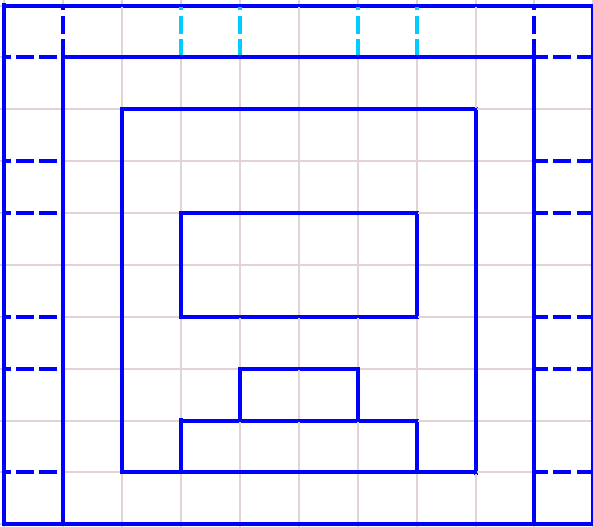
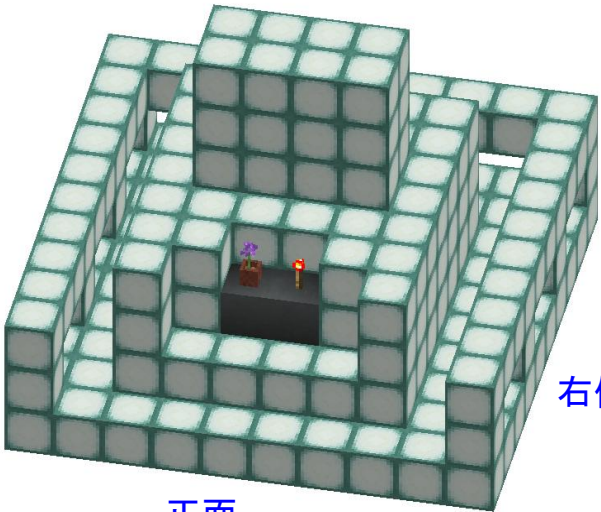


なまえ	
-----	--

上面図



上面

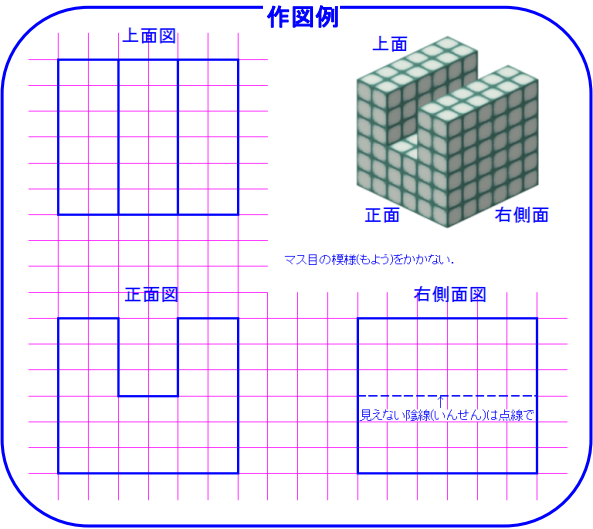


右側面

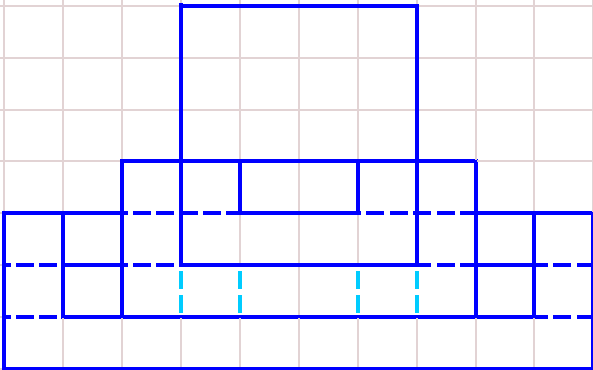
正面

見えないところは想像して描くこと。
お花と線香は描かなくてよい。
黒いブロックは描く(塗らない)こと。

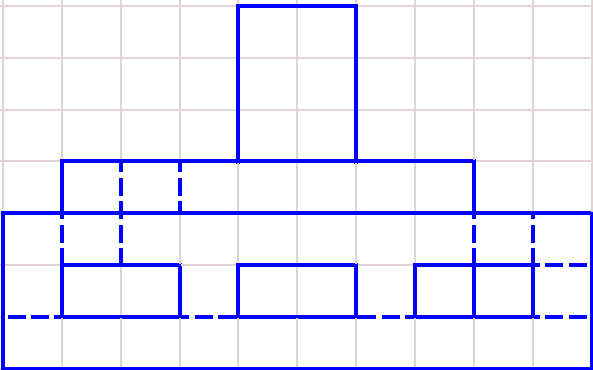
作図例



正面図



右側面図



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E
鉄棒ロボット「サカアガリン」 課題

No.	問 題	学 年	解 答	採点	先生コメント
1	鉄棒の左右端に取り付けたラチェットについて、 誤(あやま)っている記述を選び、記号で答えよ。 A. 鉄棒が回らないよう常に固定している B. 体を持ち上げる間、鉄棒が回らないよう固定している C. 体が下りてくる間、鉄棒を空回りさせている	小3～ めやす	A.（一方向にのみ回転を許すのがラチェットである。）	／1	
2	重たい体を持ち上がるよう腕(うで)と脚(あし)を曲げるために、 モーターの回転をギアボックスで減速(げんそく)し、 出力シャフト（腰のロッド3アナ）を強い回転力（トルク）で回している。 出力シャフトが1回転する間、モーターは何回転するか。記号で答えよ。 A. 9回転 C. 27回転 B. 18回転 D. 45回転	小3～ めやす	C. 【解説】 モーターから、歯数8のギアが歯数24のギアを回す構成が3段あるので、 3×3×3＝27倍に減速して出力シャフトを回している。	／1	
3	人間が逆上がりするとき、足に重たい鉄球を括(くく)り付けたりはしない。 サカアガリンの足に重たい電池ボックスを括り付けた理由は何か。 1つ述べよ。	小3～ めやす	【解答例】 － 足の先が鉄棒の上を越(こ)えたら、重力の助けでそのまま回転しやすくするため。 － 足の先が鉄棒の上を越(こ)えた後、体が下りてくる時に勢(いきお)いをつけて、 足を前方の位置まで運び、次の逆上がりに備(そな)えるため。	／3	
採点者				計 ／5	済 印 記 録 発 行 日 付 ／ ／