课程主题 《有"腿"的机器人》

所属项目：机器人竞走比赛

学生姓名：_____ 日期：_____年_____月____日

1. 将以下几种非轮式的移动方式，与符合其特点的描述选项进行连线。



双足式 ☐



爬行式 ☐



跳跃式 ☐

☐ 与地面接触面积大

☐ 能逼真模拟人类的动作

☐ 擅长跳跃越过障碍物

2. 将你设计的非轮式机器人结构画在下面。

用彩色线条突出标明机器人的移动方式，或机器人与地面接触的结构。

3. 想一想，你设计的机器人的驱动方式是哪种？

☐ 轮式	☐ 双足式	☐ 四足式	其他 _____

4. 测试你设计的机器人，记录移动轨迹是否平直，以及从起点到终点所用时间。
将测试结果记录在下表中。

机器人移动轨迹是否平直		
☐ 移动轨迹很直	☐ 移动轨迹不直	☐ 移动轨迹很歪
机器人从起点移动到终点所用时间		
第1次测试	**第2次测试**	**第3次测试**
距离 **cm**	**距离** **cm**	**距离** **cm**
用时 **sec**	**用时** **sec**	**用时** **sec**

5. 请你评估你在本节课中的收获。

你觉得本节的任务难度如何？	☐ 	☐ 	☐ 
你掌握了本节课的知识或技能吗？	☐ 	☐ 	☐ 
你对本节课中设计的作品满意吗？	☐ 	☐ 	☐ 