课程主题 《机器人站起来》

所属项目：机器人竞走比赛

学生姓名：_____ 日期：_____年_____月____日

1. 以下四种说法中不符合人类为直立行走的原因的是。

- [ ] 环境适应性
- [ ] 节约能量
- [ ] 大脑退化
- [ ] 双手自由

2. 回忆一下平行双曲柄机构的特点，以下说法中不正确的是？

- [ ] 两曲柄长度相等
- [ ] 角速度保持相同
- [ ] 两曲柄长度不相等

3. 将你设计的双足机器人的草图画下来。在草图中重点突出双腿的结构。
并用彩笔标出机器人**抬腿的过程**。

4. 测试你设计的机器人使用双腿是否可以稳定站立，以及双腿交替行走时是否稳定。将测试结果记录在表格中。

是否可以靠双腿稳定站立	
☐ 站的很稳	☐ 无法站立
双腿交替行走时是否稳定	
☐ 走起来很稳定	☐ 无法行走

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？ ☐  ☐  ☐ 