内容を読み取ろう①

年 組名前

$\stackrel{\sim}{\sim}$
次
\mathcal{O}
文
次の文章は、
14
口半
ツツ
1
0
ر ا
に
ロボットのことについて
1
主
カカ
れ
た
記明
文
で
す。
F.
んか
12
ことについて書かれた説明文です。どんなことが書い
が
書
てあるのか、内容を
るの
ひり
//
一次
台を
ĭ
2
りっ
読
み
取
って
問
17
に
合え
ま
L
ょう
_

	(『ロボットのはなし』雀部 晶 より)
	ロボットが活躍がある
	情密な乍業、危険な乍業で、なおかつ正確な乍業が要求される
J感じましたか。	近づいていくことができるようになると思います。そうすれば、「スインのこうな角をでする。」「「カラント」であっています。
6、この文章を読んで、筆者がみんなに伝えたいのは、どんなことだ	4年1八
スーロオットをノ間に近ているために []	人間や動物の動き、あるいは脳の研究などの発展が必要です。 それとともに、前にもふれましたが、マイクロチップの研究、
2 行 是	るか、ということにもかかってきています。
	は、このようなセンサー技術をどれだけ発展させることができ
	産業用ロボットをはじめ、これからのロボット技術の発達に
アー道具、機械、そしてロボットへ	ら、指先の機構に指示できるようなものが研究されています。
したものです。次の中のどの章でしょうか。	して、指先に大きな圧力がかからないように、コンピュータか
5、この文章は、『ロボットのはなし』という本からある一章を取り出	タマゴのようにこわれやすいものをさわると、センサーが判断
	ν.
	前は、かたいものとやわらかいもの、こわれにくいものこわれてあま重作にていては、たいる研究が進んてきています。以
(句読点も数えます。)	
	平面と立体の区別、【一イー】、人間は、円と球をかんたんに区
4、ロボットのつかむ動作はどのように進歩していますか。それが分	間の目と脳は、ひじょうに精密に判断する能力をもっています。
	るのは、人間の目の感覚をセンサーにおきかえることです。人
	からの開発が待たれています。とくにむずかしいといわれていしかし 全体としてに またまた人間ににほととよく これ
	ري.
	人間の耳では聞きとれない、超音波をとらえるマイクロホンが
3、ロボットのセンサーが人間に勝っているのはどんなことでしょうか。	ては、人間よりすぐれたセンサーをもつことができています。
	ることが求められています。ただ、聴覚の一部、超音波につい
	の人間なみの五感が備えられ、人間なみに感じられるようにな
	手でふれてみる触覚があります。ロボットのセンサーにも、こ
	覚、耳で聞く聴覚、鼻でにおいを感じる嗅覚、舌で味わう味覚、かく、まょうかくはないを感じる嗅覚、舌で味わう味覚、みかくした。
	人間こ丘感があるのは、みなさん印つていますね。目で見る見るれば、それで、「スコーの重イド」面に、これでは、
	これずころまざ、ユボットの功能の日催こできるいっです。サーをいかに精度の高いものにするかも課題です。正確に感じ
	この感じとる装置をセンサー(感知器)といいます。このセン
	て、それらをすべて電気的なものに変換しなければなりません。
	れています。 ア 、 光・音・におい・温度などを感じとっ
	ロボットの動作の指令は、すべて電気信号によっておこなわ
	きないということです。
2、人間の五感というのは何ですか。くわしく書き出してみましょう。	よってまっりの犬兄を判断して、それこ対応した効きがよくで見ること、耳で音を聞くこと、手でさわってみること、それに
・ところが・たとえは・このような・すなわち	いま、一番ロボットの弱いところといわれているのは、目で
	状況を、人間と同じようには判断することができません。 ばんぎん
丸で囲みましょう。 1 [ア・14]には 同じ言葉か入ります 何てしょうか 次から選んて	えられたことはきちんとできますが、ロボット自身がまわりのいま使われている多くのロボットは、プログラムによって教

内 容を読み取ろう①

年 組 名前

 $\stackrel{\wedge}{\sim}$ 次の文章は、 ロボット のことについて書かれた説明文です。どんなことが書いてあるのか、内容をしっかり読み取って問いに答えましょう。

	(『ロボットのはなし』雀部
	ロボットが活躍できる
	な作業、
	近づいていくことができるようになると思います。そうすれば、これらのことが解決されると、より人間がやってきた動作に
	や動物の動き、あるいは脳の
	れとともに、前にもふれ
	るか、ということこもかかってきています。は、このようなセンサー技術をどれだけ発展させることができ
	1.
	ら、指先の機構に指示できるようなものが研究されています。
	先に大きな 圧力 がかからないように、コンピュ
	タマゴのようにこわれやすいものをさわると、センサーが判断やすりものなどの半幽かなかなかてきませんてした。最近では
	いっつきごう川行ぎなっていることにして、かたいものとやわらかいもの、こわれに
	にいぶ研究が進んできています。
	ますが、ロボットには、なかなか区
<u> </u>	面とした。
	目と図は、小じようこ青密こ判断する能力をもつできる。
	は、人間の目の感覚をセンサーこおきかえることです。の見多え行うれているで、つまっているのもったしいですれて
	からの開発が寺これています。とくこうずかしいといつれていいからし、全体としては、まだまだ人間にはほどとおく、これ
	ているからです。
	耳では聞きとれない、超さ
	りすぐれたセンサーをもつことができて
	ることが求められています。ただ、聴覚の一部、超音波につい
	の人間なみの五感が備えられ、人間なみに感じられるようにな
	手でふれてみる触覚があります。ロボットのセンサーにも、こ
	覚、耳で聞く聴き、鼻でにおいを感じる嗅覚、舌で味わう味覚、かく ちょうかく はな きゅうかく した みかく かく 人間に丑愿かあるのに みたさん 矢・ていすすれ 目で見る被
	、引いはないののは、よこと、プロので、とては、一覧によったとです。 とれはとるほど、ロボットの動作も正確にできるからです。
	及
	この感じとる装置をセンサー(感知器)といいます。このセン
	て、それらをすべて電気的なものに変換しなければなりません。
	れています。【 ̄ア ̄】、光・音・におい・温度などを感じとっロボットの動作の指令は、すべて電気信号によっておこなわ
-	だっこう コミンティング こうじょう こうこう こういということです。
	わりの状況を判断して、それに対応した動きが
	こ、耳で音を聞くこと、手
	か、 一
	新することができません。
	えられたことはきちんとできますが、ロボット自身がまわりのいま使われている多くのロボットは、プログラムによって教
_	にいる多いつユドソトは、プロブラムここのに

丸	1
丸で囲みまし	ア・
井	•
4	1
ま	1
し	は
ょ	_`
٦	同
-	٢
	蒀
	某
	ימ
	サ
	(ります
	9.
	衐
	何 で L
	Ĺ
	ょ
	う
	か
	0
	次
	か
	6
	選ん
	ん
	で

たとえば ・このような すなわち

2 人間の五感というのは何ですか。くわしく書き出してみましょう。

目で
見る視覚

耳で聞き く聴覚

鼻でにおいを感じる嗅覚

舌で味わう味覚

手でふれてみる触覚

૩્ ロボットのセンサーが人間に勝っているのはどんなことでしょうか。

い超音波をとらえるマイクロホン聴覚の一部の超音波を聞くこと。 超音波をとらえるマイクロホンができている。 人間の耳では聞きとれな

4 それが分かる部分のはじめと終わりの五文字を書き出しましょう。 ロボットのつかむ動作はどのように進歩していますか。 (句読点も数えます。)

以前は、 、ています。

5、この文章は、『ロボットのはなし』という本からある一章を取り出 したものです。 次の中のどの章でしょうか。

ア 道具、機械、 そしてロボットへ

ロボットはこうして動くロボットの頭脳はコンピュータ

エウ 宿題をやってくれるロボットは?

才

ロボットを人間に近づけるために

6、この文章を読んで、 と感じましたか。 筆者がみんなに伝えたいの は、 どんなことだ

な作業で、なおかつ正確な作業が要求されるところでも、 ロボットが活躍できるようになる。 ロボットが進歩して、 人間に近づくと、精密な作業、危険