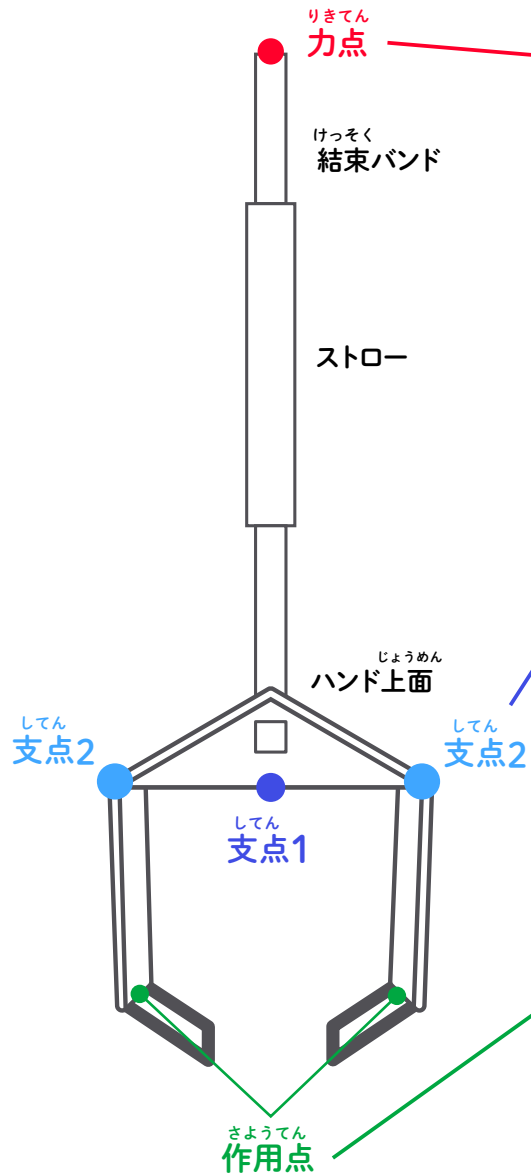


# ロボットアームのしくみ



## 力点 (りきてん)

力点は「力を加えるところ」のこと。

たとえばブランコを押すときの「押すところ」や、ハサミで物を切るときに「指で握るところ」が力点になります。力がここから伝わって動き始めます。

## 支点 (してん)

支点は「動かないで支えている場所」のこと。

たとえば、てんびんの真ん中でバランスをとっている部分や、ブランコがぶらさがっている場所が支点になります。支点があることで、ものが回ったり動いたりします。

## 作用点 (さやうてん)

作用点は「力が実際に働いて物を動かすところ」のこと。

ハサミなら刃が切っている場所、ブランコなら座る場所が作用点になります。

## しくみの説明

結束バンドを上<sup>うへ</sup>に引<sup>ひ</sup>っぱると、牛乳パックで作ったハンド<sup>ぎゅうにゅう</sup>が動<sup>うご</sup>きます。

ハンドの上<sup>うへ</sup>の部分<sup>ぶぶん</sup>が折<sup>お</sup>れて上<sup>うへ</sup>に持ちあがり、それにくっ<sup>も</sup>ついている『つめ』<sup>うちがわ</sup>が内側<sup>うちがわ</sup>に動<sup>うご</sup>きます。

その結果<sup>けっか</sup>、物<sup>もの</sup>をつかむことができるようになります。

