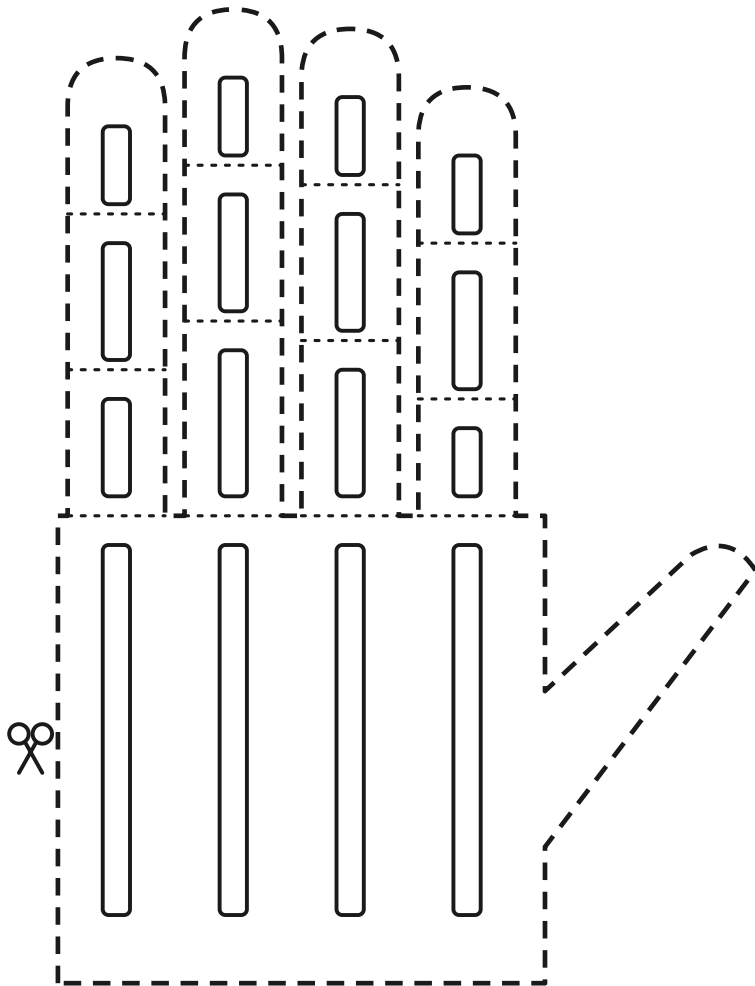


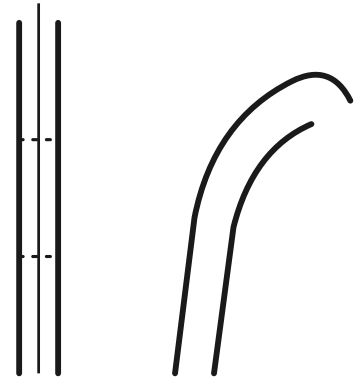
빨대 관절로 움직이는 로봇 손

손가락 마디마다 빨대를 붙이고 실을 꿰어, 당기면 실제로 굽는 로봇 손을 만들어요.



회색 네모 = 빨대 조각 붙이는 자리 · 점선 = 접는 마디

움직이는 원리



실을 넣고



아래로 당기면
손가락이 굽어요!

--- 오리는 선 접는 선 ——— 그림 선

발달 포인트

관절과 힘줄(실)이 움직임을 만드는 구조 이해, 내 손을 관찰해 모형으로 옮기는 힘이 자라요.

다음 단계 신호

손가락마다 따로 움직이게 하거나 손목 관절을 더하면 할핀 관절 로봇 팔로.

준비물

- 이 도안 (두꺼운 종이에 인쇄)
- 빨대 4~5개
- 실 또는 털실
- 테이프, 가위

이렇게 해요

- 손 모양을 오리고 점선 마디를 접었다 펴요
- 빨대를 잘라 네모 자리에 붙여요
- 손가락 끝에서 손목까지 실을 꿰고 끝을 붙여요

아이에게 물어봐요

“우리 손가락은 마디가 몇 개일까? 직접 굽혀 볼까?”

내 손을 관찰하며 마디 위치를 맞추면 정확도가 올라가요. 실 끝에 고리를 만들어 손가락에 걸면 조종하기 쉬워요.