



この作品はクリエイティブ・コモンズ表示 4.0 国際ライセンスの下に提供されています。

学校名	埼玉大学教育学部附属中学校		
(ふりがな) チーム名	えろえすわいてるーどとこむ LSYT.com		
ロボコンルール (名称とURL)	名称：新型コロナ撲滅オペレーション <a href="https://drive.google.com/file/d/1gup9HHfHC9d0GToQAF-Tto64daaazCxS/view">https://drive.google.com/file/d/1gup9HHfHC9d0GToQAF-Tto64daaazCxS/view</a>	都道府県名	埼玉県
製作期間	2020年9月頃から2020年12月頃まで	製作時間	10時間
ロボットに関する写真と図	<p>必ず、ロボットの概要や機構等の特徴がわかる写真や図等を1~4枚で掲載する。</p> <p>写真や図に記号等を書き込み、下の枠「ロボットのアイデア概要」で解説する。</p>		
ロボットのアイデア概要【報告書要約】	<p>どのような動きを実現するために、具体的にどのような素材や機構を用いて実現したのか、枠いっぱい解説を書き込むこと。</p> <p>① 遠くをぶく... 遠くをぶけるようにするために、ベルトコンベアの上に、棒をつけ、押し下ると下にいくようにした。ベルトコンベアで金属の棒を上げ、それにより、布がついている棒を上げ、下まで空間からモーターで押し出すことで布がついている棒が下にいき、机の遠くをぶくことができる。</p> <p>② 高さの調整... 棒に布をつけ、ベルトコンベアで上下させることで高さを調節することができる。また、トラス構造を用いてしっかりと固定した。</p> <p>③ 消毒液のプッシュ... 棒をベルトコンベアで下に動かすことで棒が消毒液をプッシュできるようにした。</p> <p>④ タイヤ... タイヤを4つにすることで安定して走行できるようにした。</p>		
参考資料	<p>製作上参考にした資料や、参考にした先輩のロボット等の情報についてできるだけ詳しく解説する。</p> <p>特になし</p>		

報告書の2枚目以降にさらに詳しく自由フォーマットで記入する。この用紙を入れて11枚以内で報告書を作成すること。

## <全体の説明>

このロボットでは、ベルトコンベア-を上下させることにより、1つのモーターで、消毒のブラシと高さの違う机を動かすことを可能にしています。そして、上に遠くを動かす棒をつけて、モーターを押して下に落とすことで、遠くも動かすようにしています。大きいロボットになりましたが、2つのモーター3つのはたらきができるため、効率よく机を動かすことができます。また、本体の進向方向ではなく、横に動く部分をつけて、ため、前に進みながら動かすようにし、操作を簡単にできるようにしました。