



学校名	埼玉大学教育学部附属中学校		この作品はクリエイティブ・コモンズ表示4.0国際ライセンスの元に提供されています。
(ふりがな) チーム名	ころなぼくめつ3ごう コロナ撲滅3号		
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 URL： <a href="https://%E3%83%BC%E5%A%89%E6%8F%9B%E3%AE%E6%8sites.google.com/view/digitalclassroom-tcchnology/%E5%AD%A6%E7%BF%92%E8%B#%8%E6%96%99%E9%9B%86/%E3%83%D%E3%83%AB%E3%82%AEA%80%E8%1%93">https://%E3%83%BC%E5%A%89%E6%8F%9B%E3%AE%E6%8sites.google.com/view/digitalclassroom-tcchnology/%E5%AD%A6%E7%BF%92%E8%B#%8%E6%96%99%E9%9B%86/%E3%83%D%E3%83%AB%E3%82%AEA%80%E8%1%93</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  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。  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> <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させたのかについて詳しく書き込むこと。</p>	<p>このロボット（コロナ撲滅3号）は、30mlのの消毒液を染み込ませたふきんを使って消毒します。</p> <p>上の写真参照</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 上部のモータを1つ使ってアームの上下運動を可能にしました。当初はブロックギボックスがもっと長く、トラックベルトを使って上下運動を可能にしていました。しかしブロックギボックスの動力を下から上まで伝えようとすると過負担になってしまいモータが動かなくなっていました。その問題を解決するため、ブロックギボックスを短くしたうえでトラックベルトを使わずに、直接アームをモーターに接続することで低負担にして、上下運動を可能にしました。</li> <li>2. 当初、コントロールボックスのカラーコードがタイヤやモータに引っかかってしまい、走行の邪魔になってしまいました。そこで結束バンドを使いコードを一束にまとめた上で台に固定しました。また結束バンドの先端をハサミで切ることで更に安全になりました。</li> <li>3. モータを2つ使ってロボットの前後左右の移動を可能にしました。タイヤは何種類か試しましたが、タイヤによっては安定して走れないことがありました。そこで設置面積が広いタイヤを選び安定して走行できるようになりました。設置面積が広いことで安定して動力を床に伝えることができ意図通りに移動することができるようになりました。</li> <li>4. このロボットは、操作と間違えると、鳥（にわとり）が床を「コッコッコ」とくちばしでたたくような動きをします。ただ拭くだけでは面白くないので少しだけ鳥に見えるようなデザインにしました。くちばしは段ボールを切り、目は洗濯ばさみにマジックで書きました。また、ふきんは羽のようにも見えるかもしれません。操作の失敗も愛嬌として楽しんで頂けるようになっています。</li> </ol> <p>このようにコロナ撲滅3号は試行錯誤をしてできたシンプルさと少しの面白さを兼ね備えたロボットです。</p>
<p>参考資料</p> <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>踏切の上下運動の仕組みを参考にしてアームの上下運動を考えました。</p>