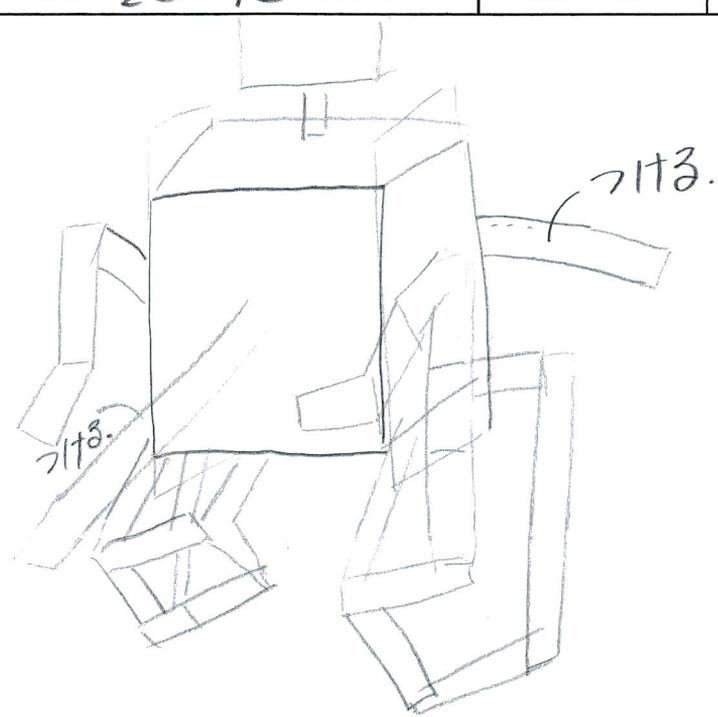


# ROBOCON REPORT 2021 by Young Maker



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)	たんぱーごしやうはく		
チーム名	# 58		
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://ルールホームページ">https://</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>消毒のかきんをロボットにつける。(重心が前に行きフレームにつける。フレームをロボットのすきないようにする) 左右につけることで360°かけるようにする。</p> <p>高さの違うつくえでも対応できるようにフレームを用いることで、やわらかいので、かきやすくなり、モーターをもう一つ使わなくてよくなるため、電池の消費も少しおさえることができる。</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>		

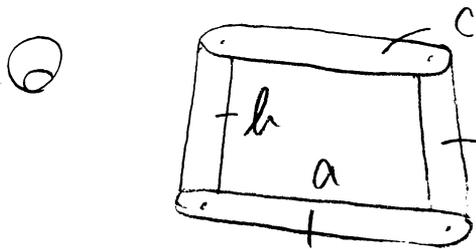
# <リンク機構>

、部材を回り対偶や滑り対偶によつてつないだ機構



速度、加速度を変える。

足の部分に使える。

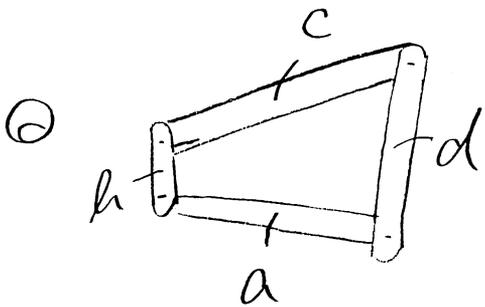


⇒ リンクaを固定して、リンクbを回転させると、リンクdは決まった動きをする。

dのリンクに足となるところをこりつける。



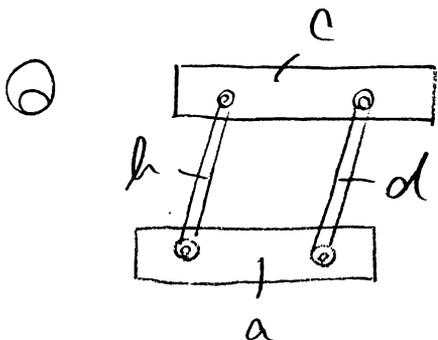
両方にこの仕組みを使うことで前に進む。



⇒ リンクbが回転すると、リンクdは揺動運動する。

前足のところにつけることで前後に動きをつける。

(てこクランク機構)

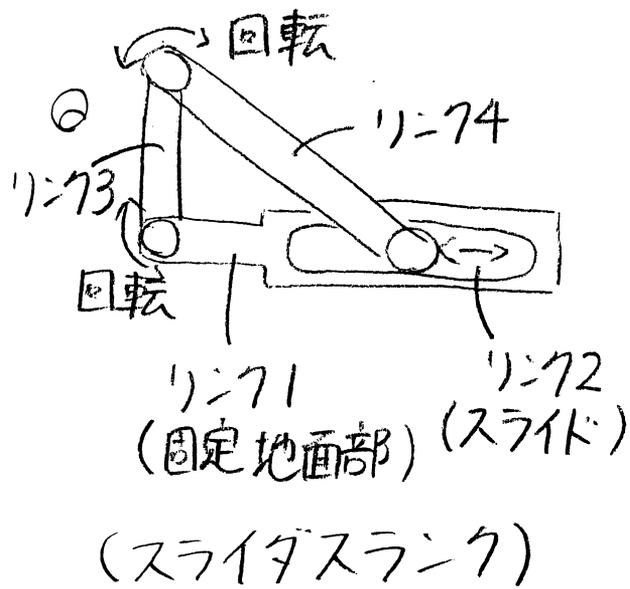


⇒ リンクaを固定して、リンクcは平行に動く。



前に進むために平行に  
しなくては、左右にはさつきが  
でてしまう。

(平行クランク機構)



⇒ 回転するリンクの回転運動を  
スライドの往復直線運動に  
変える。

クランクを1回転させることで  
リンクによってつながれた  
スライドが1往復する。

$$\boxed{\text{リンク3} < \text{リンク4}}$$

スライドが移動する距離は、  
クランクの長さの2倍となる。

↓  
足につけることで直線に  
動くことをサポートする。

以上 4つを組み合わせることで、  
前進する仕組みをつくっている。

▲ 曲がったりできないの...?

↓  
重心をかえることで方向転換できる。