

# ROBOCON REPORT 2021 by Young Maker

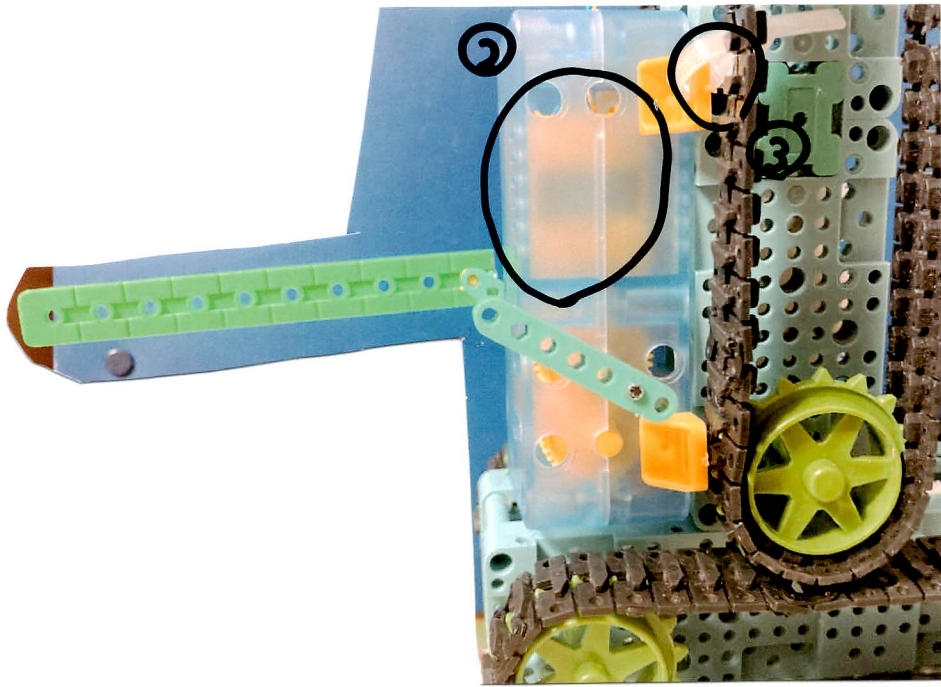


この作品はクリエイティブ・コモンズ 表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されています。

学校名	埼玉大学教育学部附属中学校		
(ふりがな) チーム名	シュガー Sugar		
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 ルールホームページ	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			
ロボットのアイデア概要 【報告書要約】	<p>① この形は、下の土台を前後に動かすという動きを実現するために作った。これは、パワユニットとタイヤを組み合わせてそれをモーターで動かしているという物です。それを作る際に土台とタイヤのためパワユニットとスピードユニットを2つ組み合わせることで上の物の重さに耐えられるほどの力が、必要とされます。また、バルトの部分は、たぶらんでいると余り進まずいので、少し短くしてタイヤの周りに近づけるとよい。</p>		
参考資料	<p>戦車の足回りに参考にした。 戦車の足回りは、バルトの中にタイヤがたかさん入っておりタイヤが動くことでバルトが動くことができそれを参考にしました。</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。

おさまらなかつたので、  
2,3枚目に報告書があります。 →



## ロボット概要

②について

手の角度を変えられるようにするために、スカルト-コ-スペースギヤボックスの中にモーターを入れて角度、高さを変えられるようにした、  
その際に縦のベルトに結束バンドでつなげられるようにした、  
きちんと、箱が丈夫になるようにネジがきちんと固定した、

## 参考資料

②について

両手が上下に動くロボットをゲーム内で見たことがあるので、それを参考にしました、

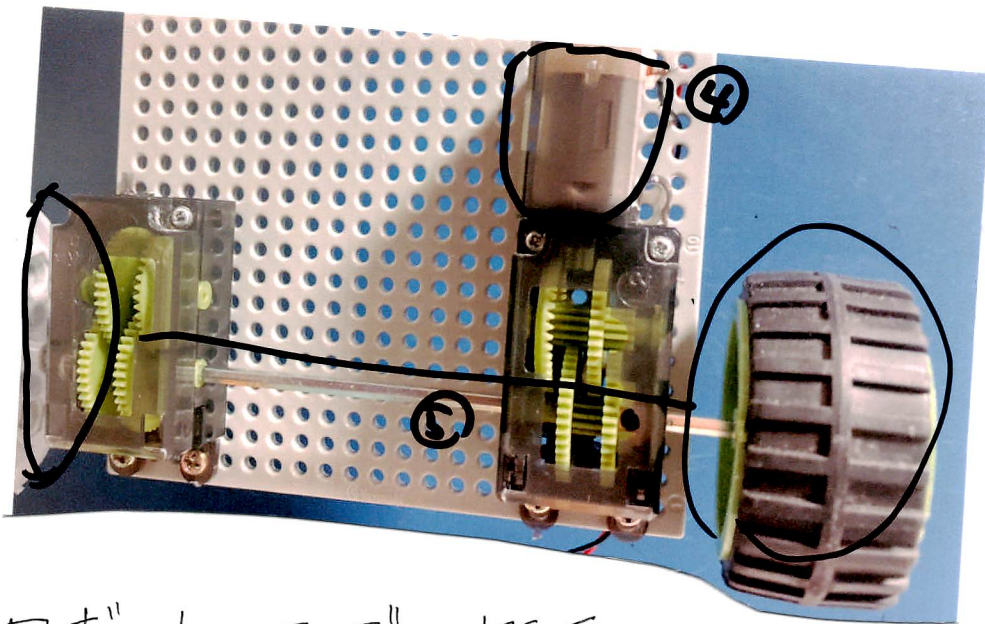
③について

縦のベルトをつけることで <sup>静</sup>箱の安定感を出しました、箱だけにしてそこに箱をつけるとうるさい耐えられずと、思ったので、  
指の爪 <sup>指の爪</sup> して、なるべく高い位置につけることで  
よから手を出せるよう好感じにしました、  
そのために、そこに高くつけるようにベルトを長くしました、

③について

特に少し、

# ・ロボットに関する写真



## ・ロボットのアイデア概要

④ モーター1つでタイヤを動かす

↳ モーター1つで動かすことでモーター4つしか使えないというロボコンルールでは節約になります。  
そのため1つにしたので右側片方につけ、それを長い棒で左右で動作を連動。(チームイトYさんの意見)

⑤ 2つのタイヤのサイズを変える

↳ モーター1つしか使えない状況下なので、2つとも種類が同じだと直進しかできなくなってしまう。そこでタイヤの形などを変えることで、少しずつですが、斜めに動かすようにしました。  
工夫はタイヤの幅などに左右で差をつけることで済む。(チームイトIさんの意見)