



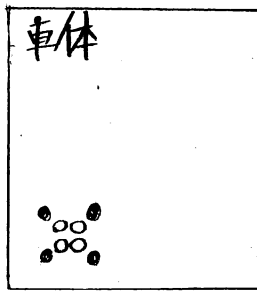
この作品はクリエイティブ・コモンズ表示4.0国際ライセンスの下に提供されています。

学校名	埼玉大学教育学部附属中学校		
(ふりがな) チーム名	スライパー SK II		
ロボコンルール (名称とURL)	名称: 新型コロナ機械ホビー ルールホームページ	都道府県名	埼玉県
製作期間	R2年9月頃からR3年1月頃まで	製作時間	10時間
<b>ロボットに関する写真と図</b>  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。	横(右)	上	8
	正面	下	
	1: ホトルを固定するため、ビスとホトルで穴を開ける設計 2: ホトルを押すため、セリマイをモーター回し上下に動く090を1枚を設置 3: 5を真上に持ち上げるため、090に穴をあけて上下の動きを伝達するよう固定された090をセリマイ回し上下運動を可能にする 4: 2と3の機構を1つのモーターにまとめるため、省スペース 5: モーターの回転軸に対してセリマイアームが伸縮可能な構造にする		
	<b>ロボットのアイデア概要</b> 【報告書要約】  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。		
<b>参考資料</b>  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。			

# ロボットのアイデア 概要

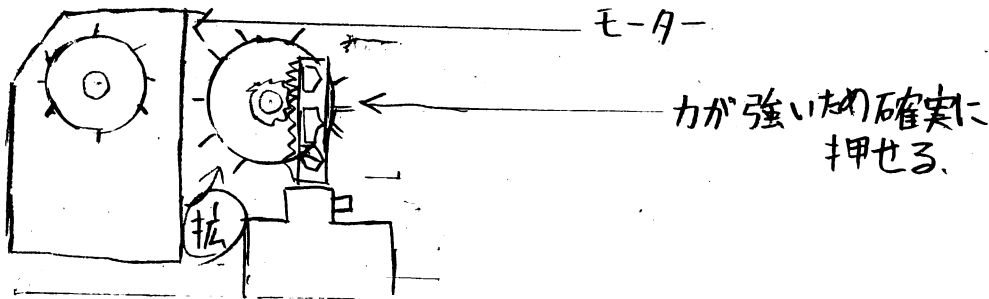
6. 導線線をボックスのみに通し、断線のリスクを最小限にした。
7. ゼンマイが回った際にアームの伸びる方向が安定するよう六角シャフトをガイドにした。
8. 全ての機構を横向きにし、机に対して正面で接するのではなく側面で接するようにし、接する面の大きさが大きいことにより、効率的に机を拭けるようにした。
9. ゼンマイの洲の凸を切り落とし、重カきの防げになるものをなくした。

1. ボトルを固定するため、ビスとナットではまるように設計

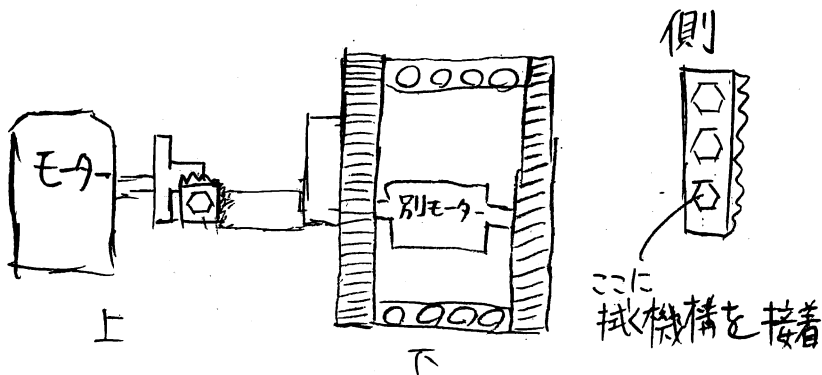


4つの穴に(黒ボールペン)ビスを入れる。  
それだけだとグラックため  
ナットをネジにつけて完璧に動かないようにする。

2. アルコールを噴射するためゼンマイをモーターで回し、凹凸のあるギザギザの部品を六角シャフトにつけて上下に重カさせるようにした。

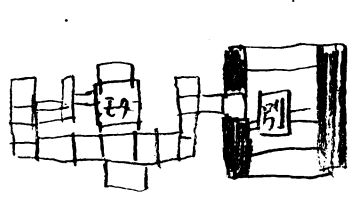


3. 拭く場所(5)を真上に持ち上げるため六角シャフトで上下の動きしかできないように、固定されたギザギザ付きの六角シャフトをゼンマイで回し上下運動を可能にした。



モーターで持ち上げる。  
上下には動かすため  
台の高さの変更が可能

4.(2.3)の機構を1つにまとめる。



(アルコール・拭く機構)

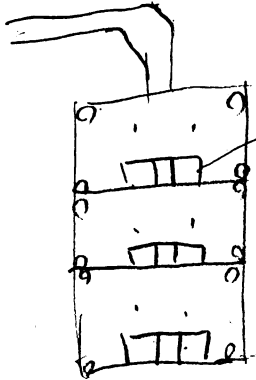
1つのモーターで上下に動かすという共通点を活かして1つにまとめる。

5. モーターの両側について小さめのゼンマイで長さを変えて奥まで拭けるようにした。



モーターは前後移動に使った。

6. 導線をボツフスの中に通して断線しにくくした。



線をまとめて(束ねて)からまりにくくする。

7.(5)での伸びる方向がずれたり曲がったりしないように六角シャフトを支える部品として使った。

※ (5は重いので、グラつくことがある。そのため支えや補強が必要)