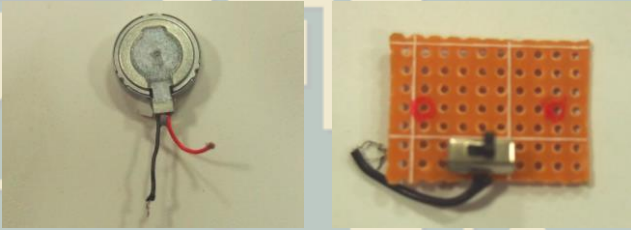


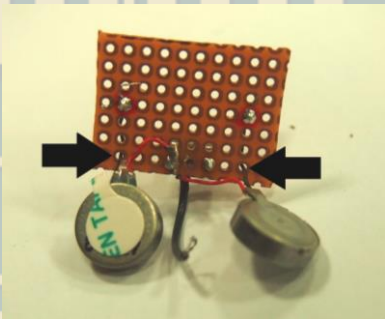
# しんどう つく かた 振動ロボ作り方

## ① 振動モーターを基板に取り付けよう

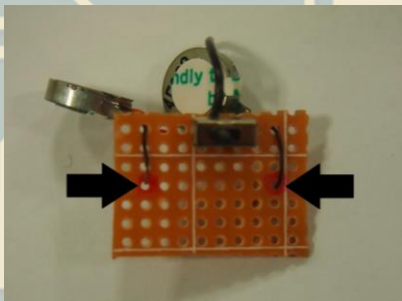
振動モーターには赤色と黒色の導線がついているよ。  
そして基板にはあらかじめスイッチがついているよ。



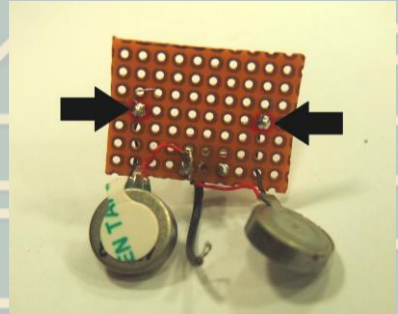
まずは基板をスイッチが付いていない面を上にして、  
2つのモーターの黒い導線2本を、写真のように基板  
の穴に通そう。



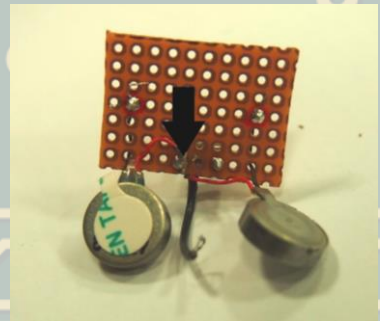
次に基板をスイッチが付いている面を上にして、  
2本の黒い導線を  
基板の赤く塗ってある穴に通そう。



そして基板をひっくり返して黒い導線2本を  
はんだ付けして基板に固定しよう。



最後にモーターの赤い導線とスイッチを繋げるよ。  
スイッチには3本の足が付いているよ。  
スイッチの3本の足のうち、  
端のはんだ付けされていない足と  
モーターの赤い導線をはんだ付けしよう。



ここで休憩！

下のQRコードを読み込むと今回のペーパーフィギュア教室に関するマニュアルやペーパークラフトなどのデータがダウンロードできるよ！



## ② 基板に電池ホルダーを

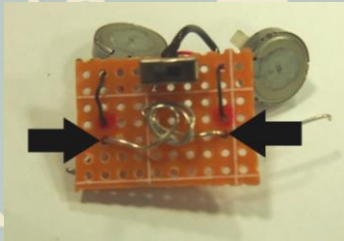
### 取り付ける準備をしよう

ぐるぐるに巻いた針金が袋に入っているよ。

まずは基板をスイッチが付いている面を上にして、

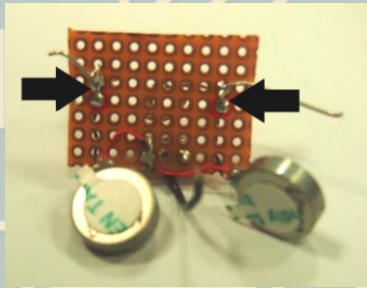
針金の両端を①ではんだ付けした黒い導線の

横に通そう。



次に基板をひっくり返して黒い導線と針金をはんだ

付けして繋げよう。



## ③ 基板に電池ホルダーを取り付けよう

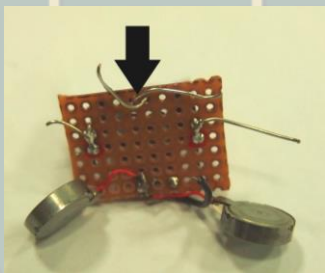
まずは電池ホルダーから針金を引き抜こう。

このとき、電池ホルダーと針金を固定している

テープは剥がさないように引き抜こう。

そして、基板をスイッチが付いている面を上にして

引き抜いた針金をこのように基板に通そう。

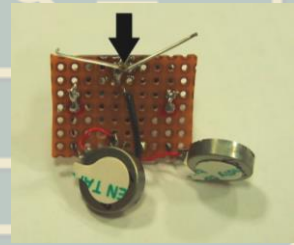


次に、基板をスイッチが付いていない面を上にして、

針金と基板をはんだ付けて固定しよう。

そして、針金とスイッチの根元に付いている

黒い導線をはんだ付けて繋げよう。



基板に固定した針金の温度が下がったら

針金を電池ホルダーに差し込んで

元のように戻しておこう。

最後に電池ホルダーの余った足をニッパーで

切り取ろう。

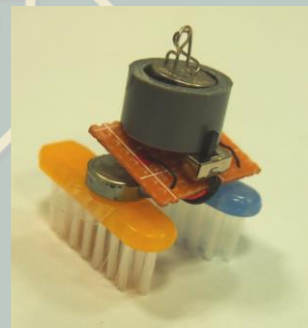
## ④ モーターに歯ブラシを取り付けよう

いよいよ最後の作業だ！

振動モーターに両面テープを貼り付けよう。

それぞれの振動モーターに1つずつ歯ブラシを

同じ向きに貼り付けよう。



最後にペーパーフィギュアをのせて完成だ！

コースで走らせてみよう！