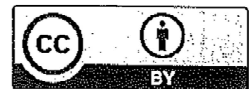


ROBOCON REPORT 2020 by Young Maker



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	大穂中学校			都道府県名	茨城県
(ふりがな)	メカテック				
チーム名	MECHATEC				
部門 (○をつける)	基礎	活用	応用	ブース展示	
製作期間	2019年 5月頃から 2019年 10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。 さらに詳しく説明できる場合は、報告書の2枚目以降に自由スローモーションで記入する。この用紙を入れて10枚以内で報告書を作成すること。	③ 先だけぶあつくした。 すべり止めをつけてボールをはさめる。 ① 素材を軽いものにした。 ② ボールの形に切りこみでボールをはさめるようにした。この形にすることによってボールを2つ同時におしだせるようになる。				
ロボットのアイデア概要【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、卒いっばいに解説を書き込むこと。	このロボットの持ちよう ① 素材を軽いものにして、車体の機動力を高めた ② ボールをつかめる部分を、ボールの形にそって切りぬき、ボールの押し出しも可能にした。 車体をひくくして、コートに合ったつくりにした。 ③ ボールをつかめる部分を先だけぶあつくしてボールがおちないように工夫した。				
参考資料 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。	コンセントをからまらないようにの支えを参考にして取りつけた。車体とはネジでとりつけた。 コンセント				
審査員記入欄 ここには何も書かないでください。					

MECHATEC報告書

メカテック報告書

大穂中学校7年

< ロボット解説 >

<長所>

- ・ ボールを早くつかめる
- ・ 軽い

<短所>

- ・ うまくボールを押し出せない



<ロボットの仕組み>

- ・ ボールの形にそってつかめるようにした
- ・ ギアボックスをななめにして直進できるようにした
- ・ コードが絡まらないように支えを作った
- ・ ボールをつかむ部分を分厚くした
- ・ 小回りがきくように車体を小さくした

<まとめ> なぜこのロボットを作ったか？

- ・ 起動力を高めてすぐにボールを取りに行けるようなロボットが必要だったため
- ・ 押し出すのに特化したロボットが必要だった
- ・ 重い車体ではうまく小回りがきかない
- ・ コートに対応できる車体が必要だった
- ・ 前進と後進がうまく切り替えられるロボットが必要だったため