



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。

<b>学校名</b>	みどりの学園義務教育学校		
<b>(ふりがな)</b> <b>チーム名</b>	ぐりーん どりーむ Green Dream		
<b>部門</b> ○をつける	基礎 <b>活用</b> 応用 ブース展示	<b>都道府県名</b>	茨城県
<b>製作期間</b>	2019年8月頃から2019年11月頃まで	<b>製作時間</b>	50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。  さらに詳しく説明できる場合は、報告書の2枚目以降に自由フォーマットで記入する。この用紙を入れて10枚以内で報告書を作成すること。			
<b>ロボットのアイデア概要【報告書要約】</b>  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。	①アームは、モーターで糸を巻き、上下させることができました。 ②アームは食器棚のガラス戸のレールを使用しました。これは、上側はおうとつがあり、すべりにくくなっており、下側はとてすべりやすくなっています。この特徴を活かし、アイテムを持つときは上側と接しているため、アイテムがアームから取れにくく、アイテムをゴールに入れるときは下側と接しているため、アイテムがアームから取れやすく、うまく得点を入れやすいようになっています。 ③以前作ったロボットは重かったため、極力ロボットに必要なものだけを取り付けることで軽いロボットを作ることが出来ました。よって、ロボットの動きを速く、スムーズにすることができました。 ④引っ張り棒を引くために、ヒートンが金属でできているので、磁石を使うことにしました。また、磁石は布テープでアームにゆるく固定し、磁石が何かにぶつかったときなどに動くようにしました。よって、磁石が様々な角度からヒートンにつくようにしました。また、磁石が動くようになっているので、ヒートンから磁石を取るときに外しやすくなっています。 ⑤チーム名はGreen Dreamなので、このロボットのタイヤは緑色にしています。		
<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。	<ul style="list-style-type: none"> <li>・創造アイデアロボットコンテスト全国中学生大会  <a href="http://ajgika.ne.jp/~robo/">http://ajgika.ne.jp/~robo/</a></li> <li>・リンク機構の例一覧  <a href="https://md-study.com/link-mechanism/">https://md-study.com/link-mechanism/</a></li> <li>・ネオジム磁石-Wikipedia  <a href="https://ja.wikipedia.org/wiki/%E3%83%8D%E3%82%AA%E3%82%B8%E3%83%A0%E7%A3%81%E7%9F%B3">https://ja.wikipedia.org/wiki/%E3%83%8D%E3%82%AA%E3%82%B8%E3%83%A0%E7%A3%81%E7%9F%B3</a></li> </ul>		
<b>審査員記入欄</b>  ここには何も書かないでください。			