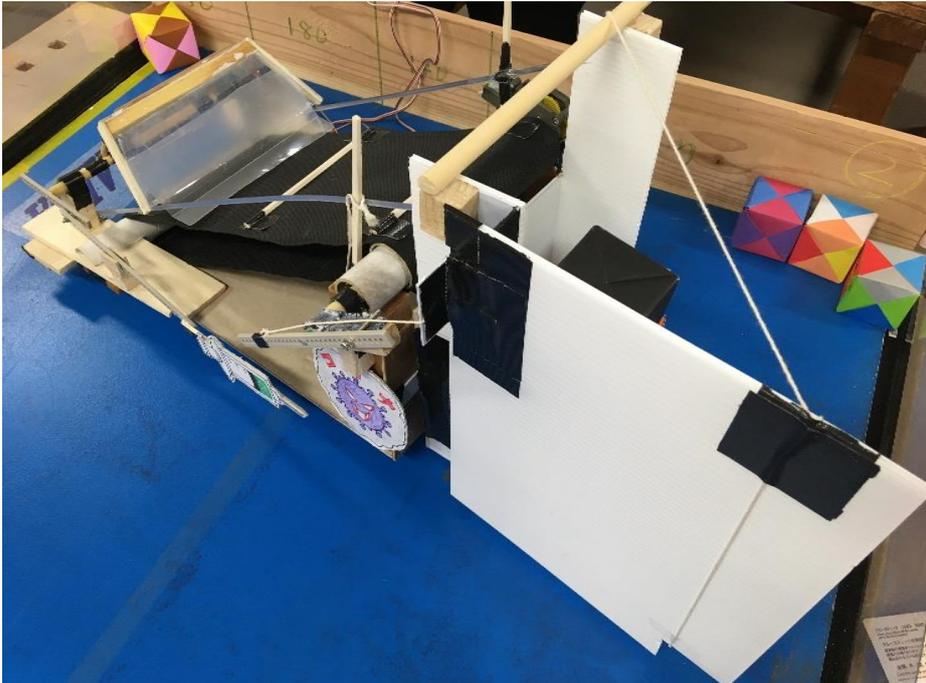




この作品はクリエイティブ・コモンズ表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されています。

<p>学校名</p>	<p>長野県長野市植櫻竹岡中学校</p>			
<p>(ふりがな) チーム名</p>	<p>チェリ - せろちゃん チェリ - 01</p>			
<p>ロボコンルール (名称とURL)</p>	<p>名称: 長野県中学生ロボットコンテスト 2020 http://n-robo.com/ スタイホームロボコン</p>	<p>都道府県名</p>	<p>長野 県</p>	
<p>製作期間</p>	<p>2020年8月頃から2020年11月頃まで</p>	<p>製作時間</p>	<p>30 時間</p>	
<p>ロボットに関する写真と図</p> <p>必ず、ロボットの構造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。</p> <p>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。</p>				
<p>ロボットのアイデア概要 【報告書要約】</p> <p>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、抑えっぱりに解説を書き込むこと。</p>	<p>&lt;技術盛りだくさんロボット&gt; 1. 土台とタイヤ + 軽量化 2. ベルトコンベア 3. モーターの節約 4. その他</p>			
<p>参考資料</p> <p>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。</p>				

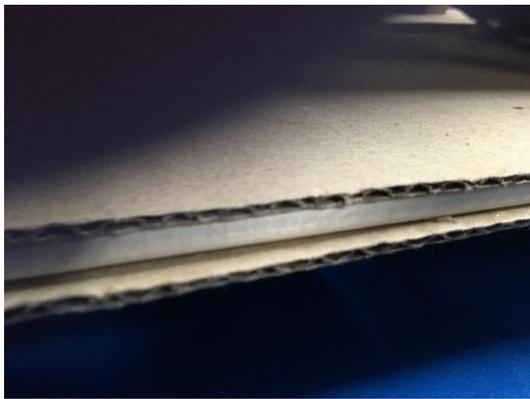
# 1. 土台とタイヤ

(土台)

→ タンボールで割りばしをはさんだ。  
(とても頑丈 ・ 軽い)

(タイヤ)

→ モーターボックスを改造して、芯に六角形の突起を  
つくり、それに引っかけるように、ゴムバンドを巻きました。  
(摩擦が大きいため空まわりしない。これがいい)

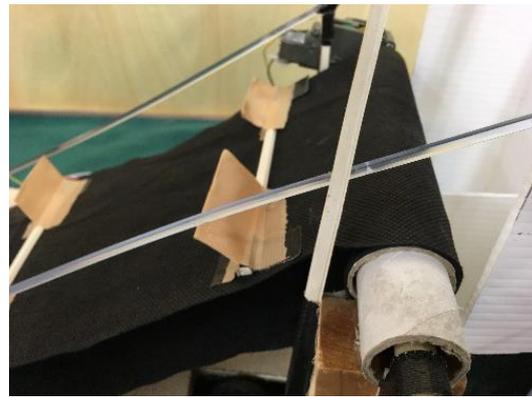


## 2. ベルトコンベア

→ ラップの芯に、ゴムベルトを巻いて接続部分を  
工夫したベルトコンベアの芯。そこに、布でつくった  
ベルトを取りつけた。傾斜をゆるやかにし、  
おぼしと、ゴムテープの突起をつけた。

(動きがスムーズ。アイテムを運びやすい)

+ 点検・整備をしやすくするために、分解可能。



### 3. モーターの節約

前の扉を開けるためにモーターが必要だが、ルールで使用できるモーターに限りがあり、扉が開かれない。

↓そこで

ベルトコンベアに使用しているモーターにもう一つの役割を付けようと思った。

モーターの芯を伸ばしその先に、一方通行歯車をつけモーターを決まった方向に回している時は、扉が開くようにした。

なぜベルトコンベアのモーターに取り付けたのか？

ベルトコンベアは、アイテムを登らせる時にしか使わない(つまり、モーターの向きは一方通行)ため、逆回しの時がもたないないと思ったから。



