

ROBOCON REPORT 2021 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。

愛媛大学教育学部附属中学校

(ふりがな)
チーム名
チームアーミー

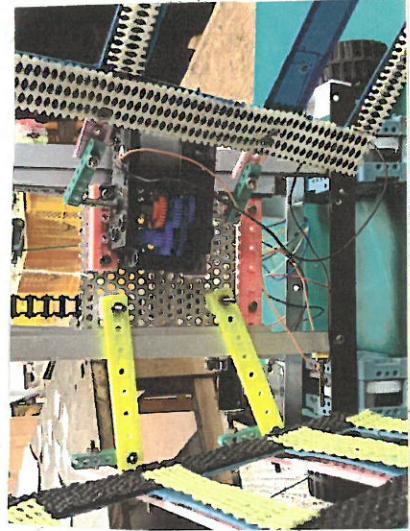
学校名	愛媛大学教育学部附属中学校
(ふりがな)	チームアーミー
チーム名	チームアーミー
愛媛大会部門	基礎・適用・アイデア

ロボットに関する写真または図

制作期間	7月下旬～10月中旬
製作時間	約40時間

ロボットのアイデア概要 【報告書要約】	<p>支柱を長くする。これにより高く積み重ねられる。 ② アームや支柱の重さで倒れにくくする。 ③ あたひで：ロボットの後方におもりをつける。 ④ アームはさみ力を強くするためにモーターへモヤヒビを重くした。 ① アームにすべり止めを付けること。 ロボットを落ちにくくする。 ① アームの部分にすべり止めをつけ、ブロックを落ちにくくした。 ② ロボットの後方におもりをつけ、倒れにくくした。 ③ 四角形だとバランスが悪いので、三角形の部分を三段山作り、安定させた。 ④ アームのモーターのギア比を重くして、ブロックをはさむ力を強くした。</p>
参考資料	現在3年生、2年生の先輩を参考にしました。
審査員記入欄	

〈ロボットのアイデア〉



- ⑤ アームは重さをより軽くするためには、固定するフレーム外はセカッた。
⑥ 支柱と支柱をとめる万能ビーム（ネジやボルト）ではなく、かか
るため、強力せせ着材でいためた。
⑦ フモリを付けて、アームが落ちないようにカーナーした。
⑧ アームの固定は角度が変わられる万能フレームを役用。
⑨ ロボットの土台にはヨリ固定するドリブル棒を付けた。
⑩ 支柱は新しいものではなく、再利用した。
- ⑪ アームが通る方の支柱は、外側の棒を太めにしたので左側
の棒がひっかかるほど通れると（アームが）よくなかった。
⑫ アームの面積を、アームを2つ持つことによって小さくしました。がんで、2つの時に積めることができます。（とても軽い！）

