



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<br>(ふりがな)              | 愛媛大学教育学部附属中学校<br>ぼーな あんどすくえあ   |      |             |
| チーム名                       | ボール&スクエア   |      |             |
| 愛媛大会部門                     | 基礎・活用  | アイデア | 都道府県<br>愛媛県 |
| 製作期間                       | 7月下旬～10月中旬<br>製作時間 約50時間   |      |             |
| ロボットに関する写真または図             |   |      |             |
| ロボットの<br>アイデア概要<br>【報告書要約】 | <p>① ばんのうフレームを付けて、アーム部分を作った。</p> <p>② スライドの動きに支障がないように、ばんのうフレームをねじで固定して、さくさくさせてみた。</p> <p>③ 後ろ、前にロボット本体が倒れないようにモーター、歯車を内蔵している青いプラスチックの底に、ばんのうフレームを付けた。</p> <p>④ アームのばんのうフレーム部分に鉄の棒が二本入っていることで、発泡スチロールのブローラの穴にささるようになった。</p> <p>⑤ アームの一部が重くなるようにしたので、自在に使い方を考えられるようにした。</p> |      |             |
| 参考資料                       | 現在2年生のロボットを参考にした。  |      |             |
| 審査員記入欄                     |  |      |             |



## アイデア概要詳細

- ① 万能フレームは青色のペニでつなげて、瞬間接着剤・グルーガンでつなげた。
- ② グルーガン、木工用ボンドは弱いから両面テープ＋瞬間接着剤でくっつけた。
- ③ 地面につけたらひっかかからないように少し浮かしてつけている。
- ④ 鉄の棒の先に黄色の突きをつけてブロックがひっかかるようにした。
- ⑤ アームは2ハブ・1軸ありはさむバージョーンとひっかけるバージョーンでブロックをとる。ブロックの位置、向きでハブ・軸を変える。両方万能フレーム製。

