



県名, 学校名 (所属団体名)	兵庫県 私立 <small>かんせいがくいんちゅうがくぶ</small> 関西学院 中学部		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。	
(ふりがな) チーム名	りかぶ じゃがーのーとかい 理科部 ジャガーノート改			
ロボコンルール (名称とURL)	第21回 創造アイデアロボットコンテスト全国中学生大会 基礎部門 http://ajgika.ne.jp/~robo/			
製作期間	2021年4月頃から2021年10月頃まで	製作時間	30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。				
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、枠いっぱい解説を書き込むこと。	① アイテムを4個同時にシュートできます。 ② 3Dプリンターで作成した円錐状のアームを、アイテムの穴に差し込んで、ラック機構で持ち上げてシュートします。 ③ 四輪駆動(片側2輪が同時回転)の足回りで、安定した走行と優れた旋回性を両立しています。			
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。	ROBOCON_REPORT_2021_兵庫県-関西学院中学部-理科部-YK-TMJ 2号 https://giyutu.com/main/wp-content/uploads/2021/01/5528bb6346f183babbc97712f8ed0c82.pdf ヤマザキ「Qブロックギヤボックス」で使用可能なラック・ピニオン機構 https://giyutu.com/main/archives/4300			

報告書の2枚目以降にさらに詳しく自由フォーマットで記入する。この用紙を入れて6枚以内で報告書を作成すること。

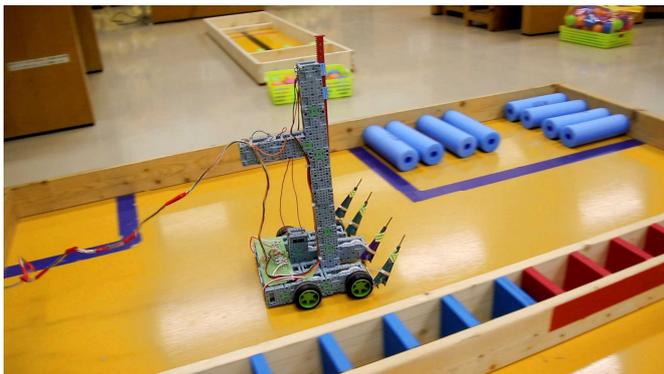
①アイテムのセッティング



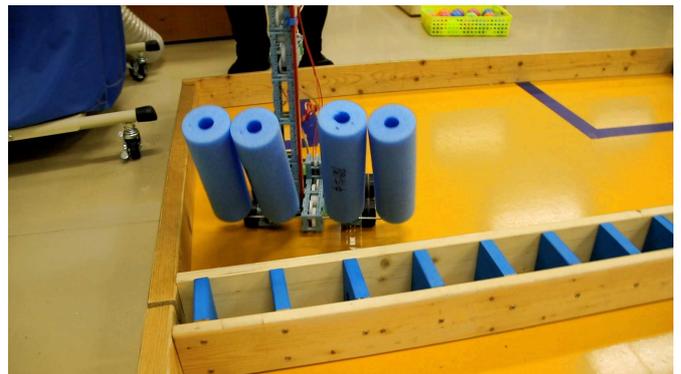
⑤アイテムを斜めに4本持ち上げたまま移動



②競技開始



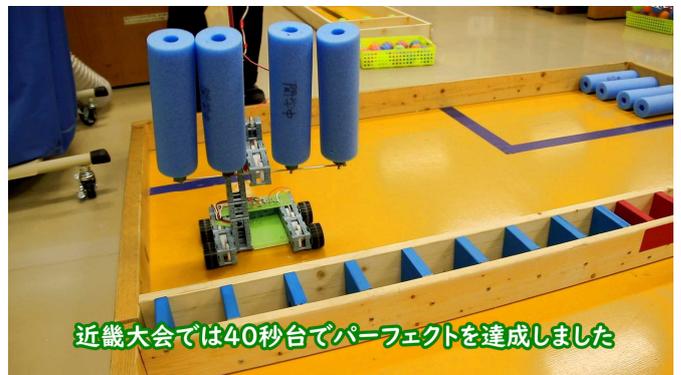
⑥ゴール手前で停止



③最初のアイテム4本の穴に狙いを定める



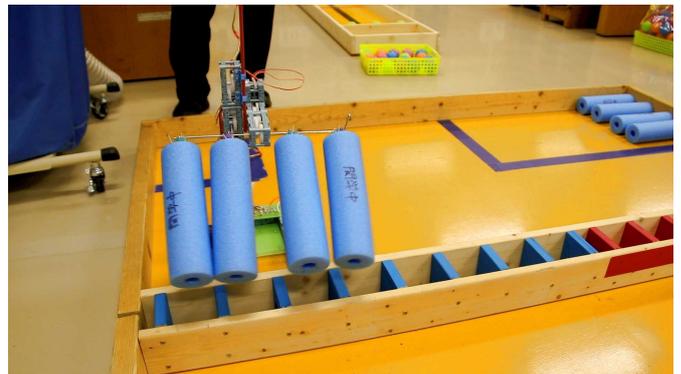
⑦アーム全体を垂直に持ち上げる



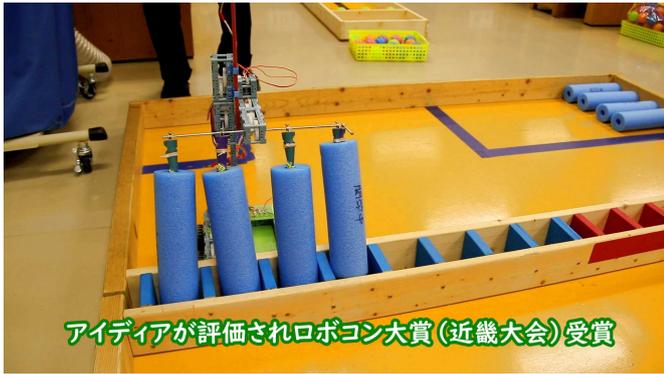
④円錐状のアームを差し込んで持ち上げる



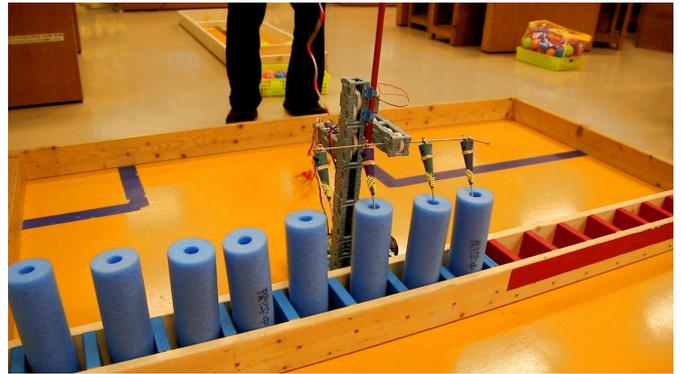
⑧アーム先端を斜め下に傾ける



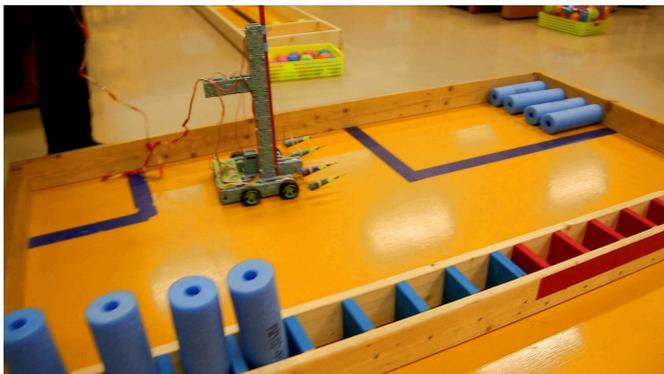
⑨ アイテム先端をゴールに入れてシュート



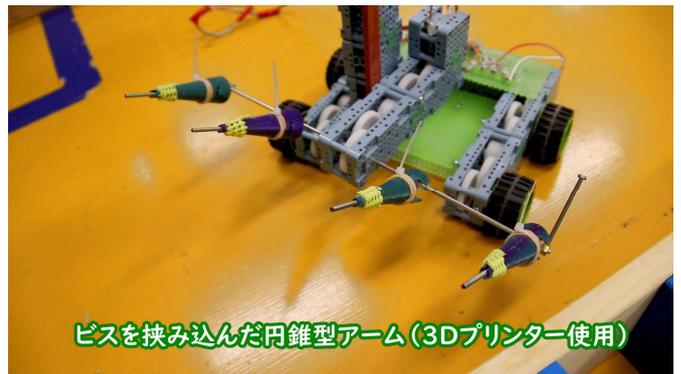
⑬ パーフェクトゲーム達成!



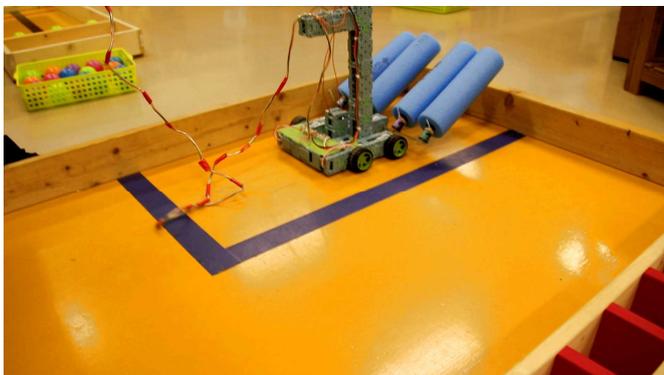
⑩ 次の4本のアイテムに向かう



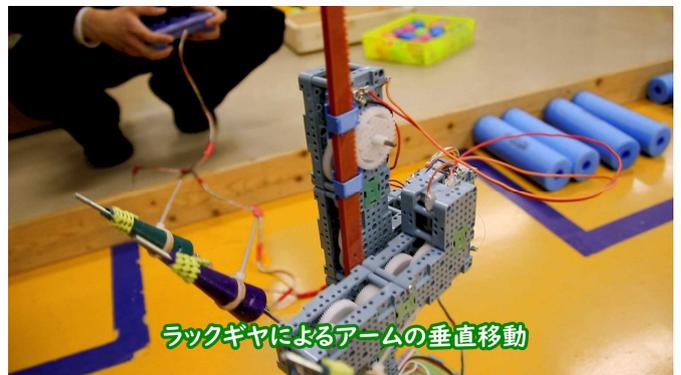
⑭ アーム先端部



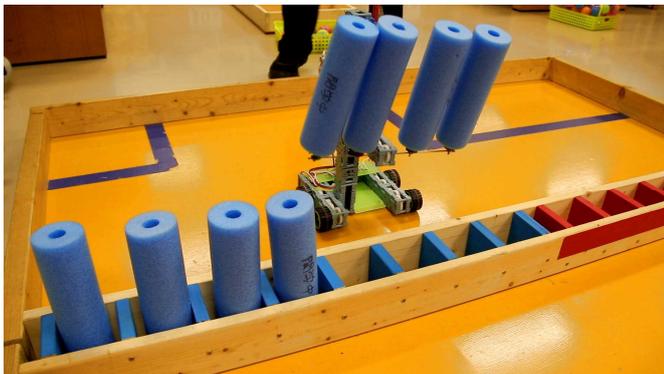
⑪ 同様に4本持ち上げる



⑮ アーム上部



⑫ 残りのゴール手前で停止



紹介動画 (1分13秒)

<https://youtu.be/OM5hBIth2Ls>

