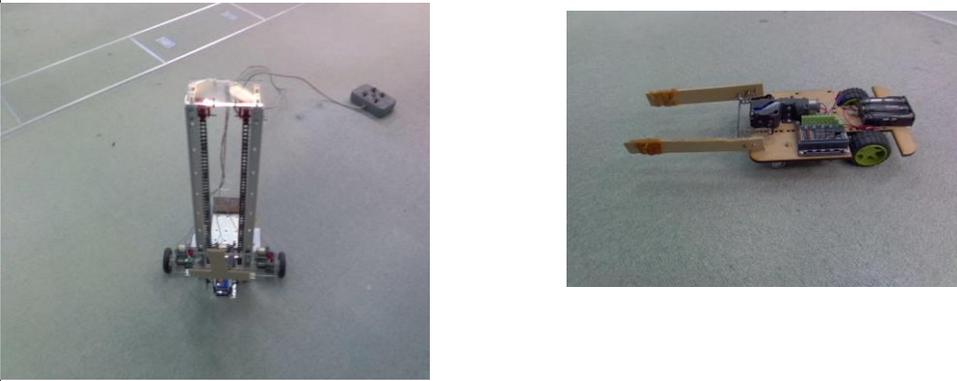




この作品はクリエイティブ・コモンズ表示4.0国際ライセンスの下に提供されています。

県名, 学校名 (所属団体名)	福岡県 福岡市立 博多中学校		
(ふりがな)	さんかいしょうぶかたばると		
チーム名	三回勝負カタパルト		
ロボコンルール (名称と URL)	ルールの名称(部門)等:九州オリジナル部門 https://		
製作期間	2021年 6月頃から 2021年 11月頃まで	製作時間	110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、枠いっぱいに解説を書き込むこと。	ロボットの機構 ・①全体 ・②アーム部分 ボイド管を差して運ぶ ・③アーム部分を上下するラダーチェーンとスプロケットを使用 ・④車体 シャーシはアクリル板を使い、後方に重りを乗せる		
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。	先輩のロボット、ひめぴょんZを参考にしました。		

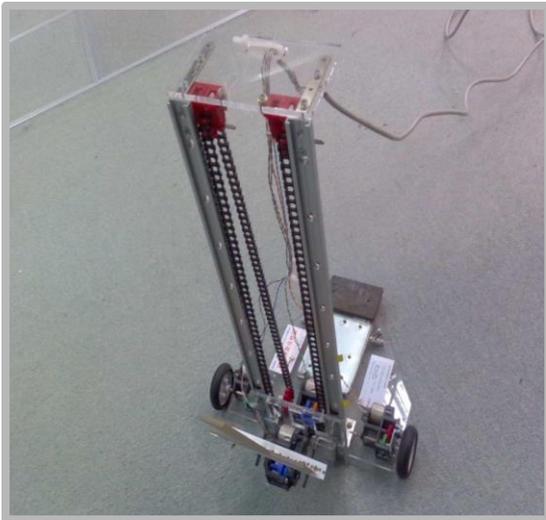
ロボットの機構

①アーム



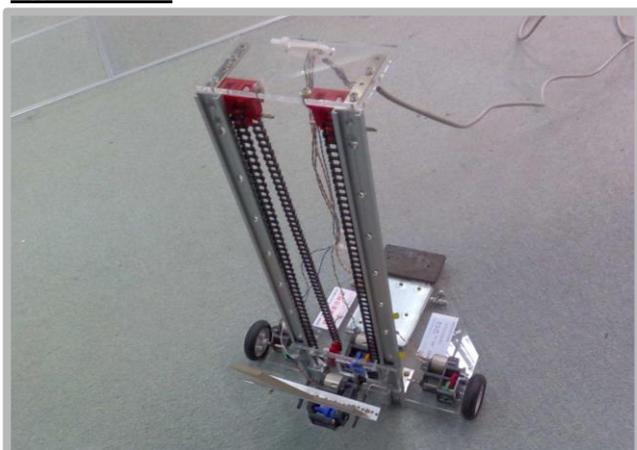
- 先が棒になっており、ボイド管に差す
- ロボット運転時は、重いボイド管を運ぶためにアームを上向きにする。そのために、左記のようにアームをギアボックスに取り付け、上下する。
- アームが回りすぎないようにギアに少し凹みを作った。

②上下機構



- レールにラダーチェーンを取り付けており、スプロケットで回し上下する。
- レールには結束バンドで、アーム部分を接着。

③車体



- スムーズに進めるようにナロータイヤを使用。
- ロボットが転倒しないように後方

2. びっくりどっきりメカ

輪ゴムを一つずつ巻いた mdf を 2 本使い両サイドずつ使用しました

マイクロビットの DF-driver を使いました

プログラムは、前に進み、アームを引っ掛け、そのまま下がり棒に入れるという動作をさせるプログラムです。

【ロボットを制作した感想】

今回、私達は先輩方が製作したロボットをお借りしてアームのみ変更してロボコンに挑みました。正直、自分たちで製作したロボットで挑みたかったです。こうなった原因も計画を立てずに役割を割り振らないで固まって活動していたからだと思うので、今年は大大会 1 週間前のような雰囲気でも活動していきたいです。入部した当初よりも今回のロボット製作を通じて基礎的な技術はついてきたと思うので、純粋に賞をもらって喜べるようになりたいです。