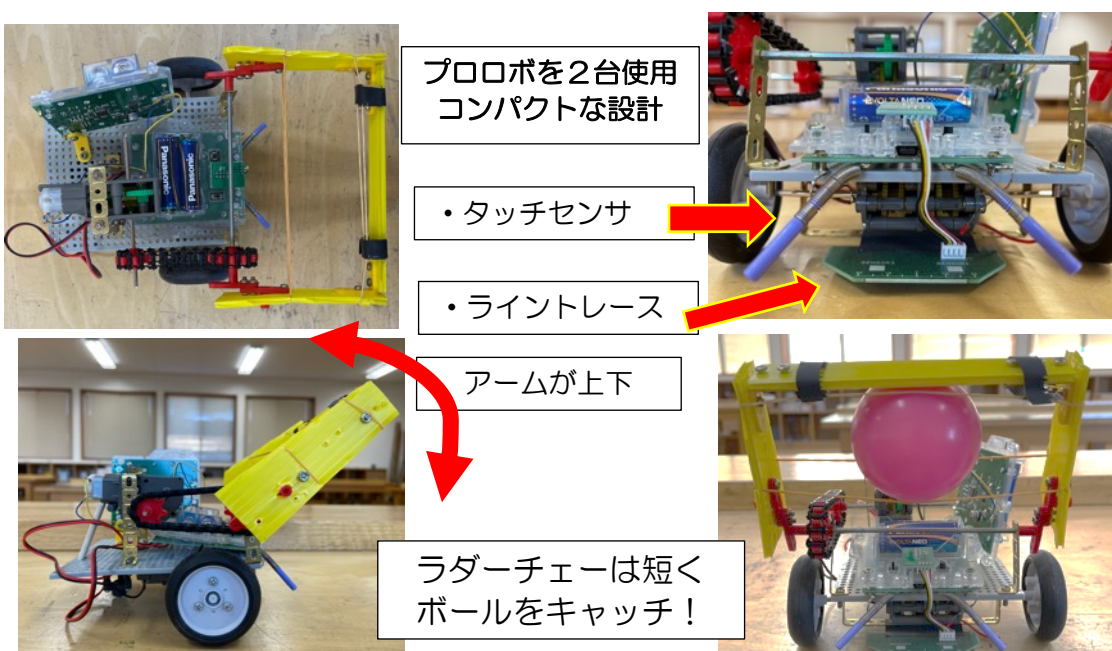




県名, 学校名 (所属団体名)	茨城県つくばみらい市立谷和原中学校			この作品はクリエイティブ・コモンズ表示 4.0 国際ライセンスの下に提供されています。
(ふりがな)	やわらろぼこんぶ			
チーム名	谷和原ロボコン部			
ロボコンルール (名称とURL)	ルールの名称(部門)等 第21回全国中学生創造アイデアロボットコンテスト 制御部門 http://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R3/R3_seigyō.pdf			
製作期間	2021年9月頃から2021年11月頃まで	製作時間	30 時間	
ロボットに関する写真と図 必ず、ロボットの概要や機構等の特徴がわかる写真や図等を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。	<p>ボールをしっかりと取るということにこだわったロボットです。輪ゴムの弾性力を使って作ったアームが付いていることが、このロボットの一番の特徴です。</p>  <p>プロロボを2台使用 コンパクトな設計</p> <ul style="list-style-type: none"> ・タッチセンサ ・ライントレース <p>アームが上下</p> <p>ラダーチェーは短く ボールをキャッチ!</p>			
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。	<p>【アームの仕組みと特徴について】 スタートしてから、10秒後にアームが動きだし、下りてきます。ロボットはライントレースで収穫エリアまで行きます。ロボットが収穫エリアに到着するとタッチセンサーが反応し、収穫予定時間後に、後退して回収エリアまで戻ります。アームは収穫エリアに合わせてコンパクトに設計したため、ぶつかることなくボールを収穫することができます。また、アームの形は上から見ると長方形、横からは台形になっています。さらに、輪ゴムを使用することで、ボールを収穫するための強度を出すとともに、軽くなるように設計しました。輪ゴムを使用することで、すべらず確実にボールを挟むことができるようになりました。</p> <p>【感想】 作るのにとっても苦労しましたが、完成するととても嬉しいです。もし次も制御部門に出場する場合は、ポイントを多く取れるようにスピードをあげたいと思います。</p>			
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。	<ul style="list-style-type: none"> ・一昨年度、昨年度のロボコンレポートを読み研究 ・茨城県でのオンラインロボコン活動からのアドバイス ・はじめてのロボコンマニュアル(本) 			