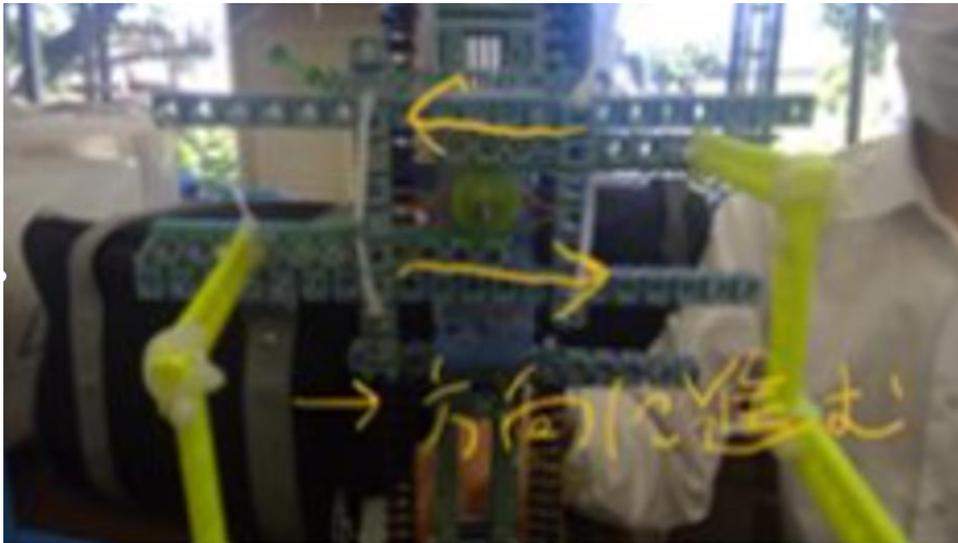




## 〈がれきの回収〉



真ん中にあるピニオンが回ることで上と下のラックを横移動することができる。それによってがれきをつかむことができる。また、アームについている発泡スチロールのおかげでがれきが滑りにくくなっている。

### 今の課題

行き過ぎると歯車とうまく噛み合わず外れてしまうことがある。

### さらなる改善点

行き過ぎないようにストッパーをつける。

持ち運ぶアームを片側一本ではなく面積を増やす。

グルーガンでなく、ネジでしっかりと固定する

## 〈がれきの持ち上げ〉



2ページ目で説明した、ように、アームを閉める。

次に、ベルトコンベヤーがまわり、アームが上に上がることで、がれきが持ち上がり重力によってがれきが横から縦に向きが変わる。

改善したところ...アームが重くてベルトコンベヤーの回る速度が落ちてしまったので、アームがついていない側の上のところのベルトコンベヤーに乾電池などの重りをつけた。また、ゴム製のベルトコンベヤーをブロック製に変え、ゴムが伸びてしまう時の不安定さを無くした。

このロボットの、メリット・デメリット

## • メリット(注目ポイント)

工夫して作ったアーム(2p参照)によってどんな大きさのがれきでも持ち運ぶことが可能。

ベルトコンベア部分にゴムではなくプラスチックを使っていて伸びたりしないので伸びたりしない。

アームの部分の重さとバランスをとるため電池を重しにしている。

## • デメリット(改善点)

アームの安定性がない・壊れやすい  
持ち運びがしにくい。

タイヤ部分のモーターを拘束にしてしまったためコントロールが難しい。

最初グルーガンで留めてしまい簡単に折れてしまう。