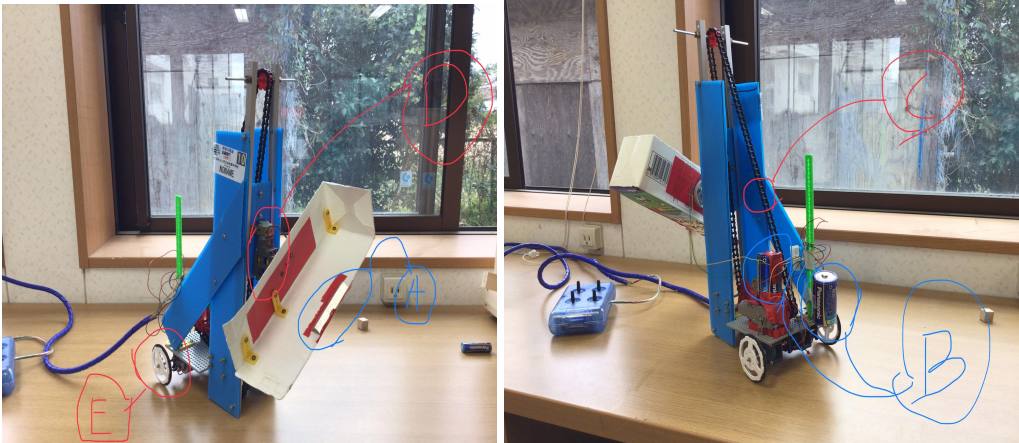


所属団体名 (○○県○○市立○○中学校 ○○発明クラブ)	茨城県 つくばみらい市立 学校	谷和原中
ふりがな	のーねーむ	
チーム名	NONAME	
ロボコンルール名称 (URL https://...)	ルールの名称(部門)等:基礎部門 (http://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R4/R4_kiso.pdf)	
製作期間	西暦 2022年 7月頃 ~ 西暦 2022年 10月頃	
製作時間 (構想から試作完成までの 全ての時間)	90時間	
ロボットに関する 写真と図		
ロボットの アイデア概要 【報告書要約】 どのような動きを 実現するために、具 体的にどのような素 材や機構を用いて実 現したのか説明して ください。	私が作ったロボットは、アイテムを壁まで追いやり、そこから牛乳パックでアイテムをすくいCのラダーチェーンをモーターで動かし、牛乳パックを上昇させ、Dのモーターで牛乳パックを回転させ、アイテムを落としてシュートするという動きをすることができます。では次に、この動きを実現させるための工夫点を説明します。1つ目は、Eのスポーツタイヤです。なぜスポーツタイヤを採用したのかというと、他のタイヤと比べ小回りが効いて、スピードも速くなります。これにより、アイテムを素早く回収することができるからです。 2つ目は、Bの二つの重りです。ロボットが前のめりにならないよう、どこに重りを置けばちょうど良いバランスを保てるのかを全て手探りで探しました。 ①ラダーチェーンを上下に動かすモーターの上、②コードをまとめる柱に括り付けました。3つ目は、Aの牛乳パックとL字スチールです。まず、なぜ素材で牛乳パックを使ったのかというと、他のプラ板よりも薄いので、アイテムをすくいやすかったからです。しかし、アイテムをすくえても、すぐ落ちてしまい、アイテムをシュートすることができませんでした。そこで、L字スチールを用いることによって、アイテムを落とすことがなくなりました。	

※参考資料が書かれていないなど、未記入の項目がないようにしましょう。

※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しましょう。この表紙を入れて6枚以内で報告書をお願いします。

※この報告書は 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ます。 <https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

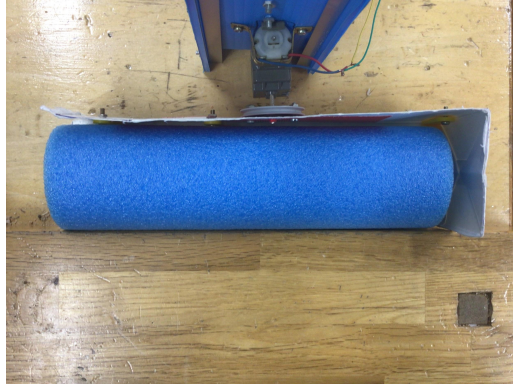
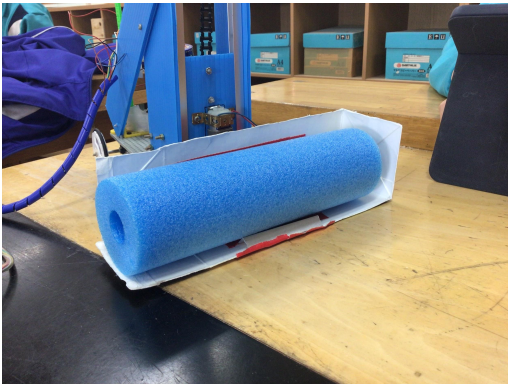
参考資料

製作上参考にしたロボット等の情報を文章とURL等を用いて掲載しましょう。

ロボコンレポートより

・茨城県つくばみらい市立谷和原中学校チーム名谷和原製作所

アイテムをシュートするまで



1アイテムを壁まで追いやってすくいます。



2牛乳パックを上昇させます。



3牛乳パックを回転させ、アイテムを落としてシュートします。