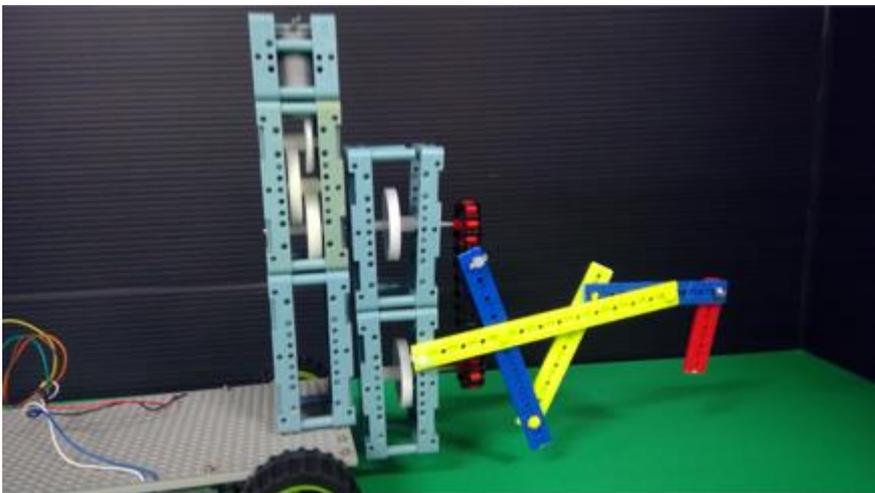


所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉大学教育学部附属中学校
ふりがな	どうゆうあんだあすたんど
チーム名	どうゆうあんだあすたんど？
ロボコンルール名称 <small>(URL https://・・・)</small>	ルールの名称 (部門) 等 : 創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門 <small>(http://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R4/R4_kiso.pdf)</small>
製作期間	西暦 2022年 6月頃 ~ 西暦 2022年 10月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 全ての時間)</small>	12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枚程度で掲載しましょう。 写真や図に記号等を書き込み、この下の枠「ロボットのアイデア概要」で解説しましょう。	
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。	足踏み式消毒液の仕組みを利用したものです。 モーターが回ると足踏み式消毒液が踏まれた時と同じ動きになります。 それで瓦礫を持ち上げ、2つ目モーターでがれきを回転させてがれきを縦方向にします。
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。	足踏み式消毒器

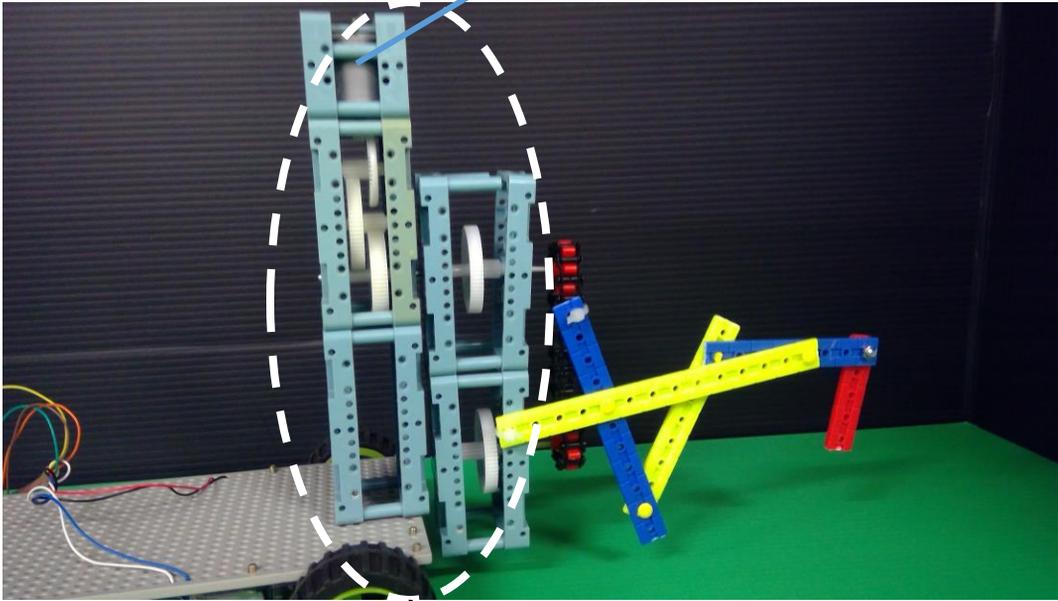
※参考資料が書かれていないなど、未記入の項目がないようにしましょう。

※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>

〈モーターで動かす部分の仕組み〉

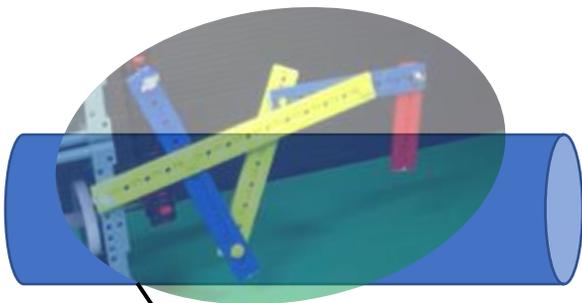
モーター



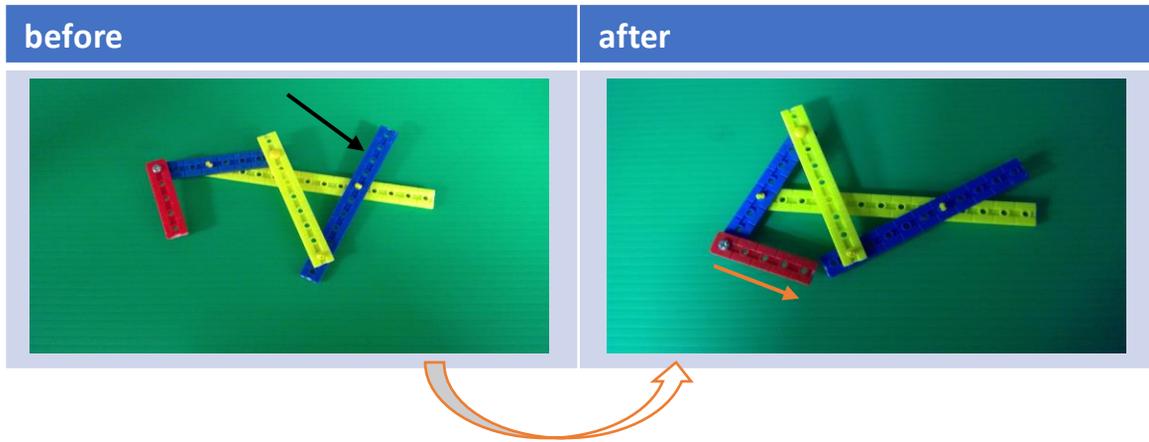
この部分を連結させ、回転させることで
アームごと向きを変えることができます。



アームで掴んだがれきの向きを
横から縦に変えることができます。

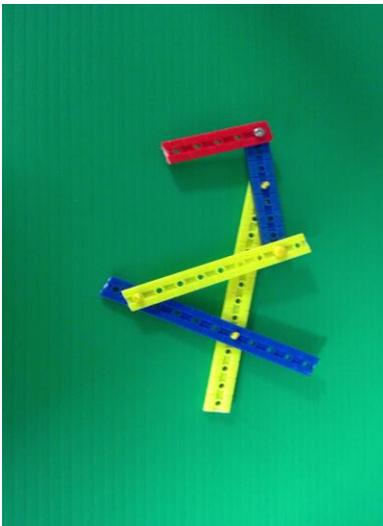


掴む部分については次のページより紹介
します。



黒の矢印からオレンジの矢印
に動力を伝える

仕組み



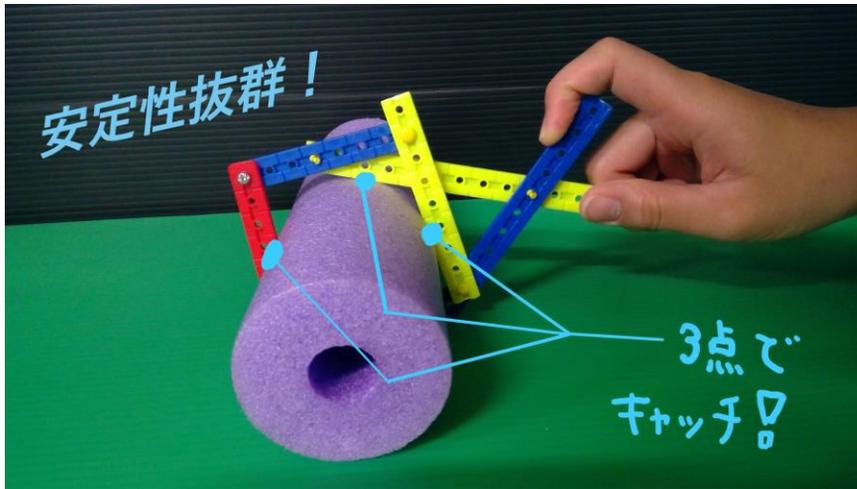
仕組みとしては四つの万能フレームを使い、四地点を回転のきくねじのようなもので止めます。
そして下で加えた力を上のところでも力を加えられるように固定してその後赤の万能フレームをねじつけ足してつかめるようにしました

参考



参考にしたのはスーパーなどによくある足踏み消毒液です。
この消毒液は、踏む→押すという一点から一点へと力を伝える仕組みになっています。そんな力を伝えるということを生かして一点に力を加えて空間を埋めるということを考えました

必殺☆三転キヤッチ



先ほど紹介したレバー、
実はそどんな班にも負けないくらい、
"安定性が高い"のです!

1. 万能フレーム（赤）で瓦礫を万能フレーム（黄）にくっつける。
2. 万能フレーム（赤&黄）で万能フレームを青にくっつける



こうすることで、万能フレーム（赤、青、黄）で瓦礫を3点でキャッチすることができます！
3つでキャッチして安定しているので、精度高く瓦礫を入れられます。