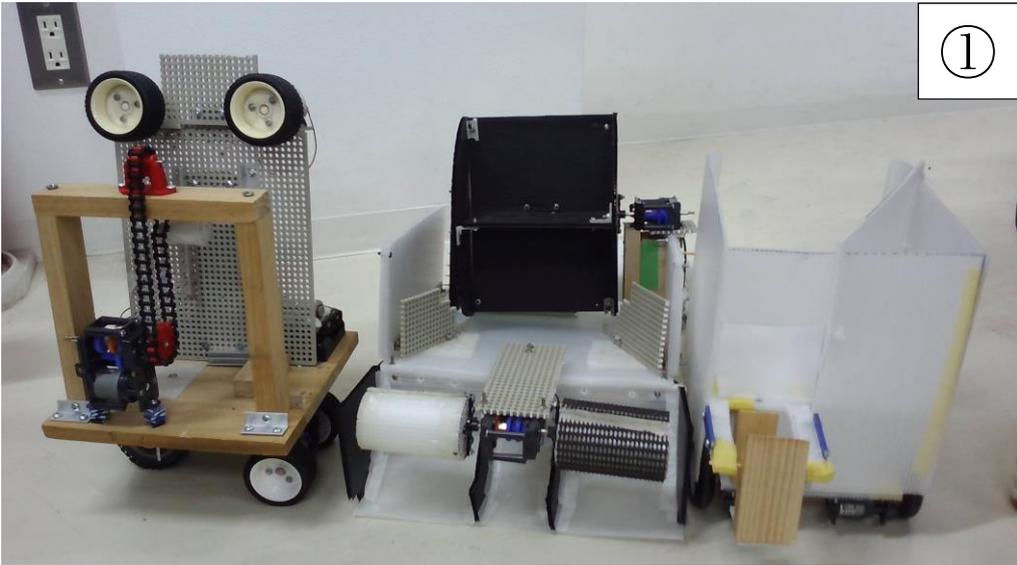
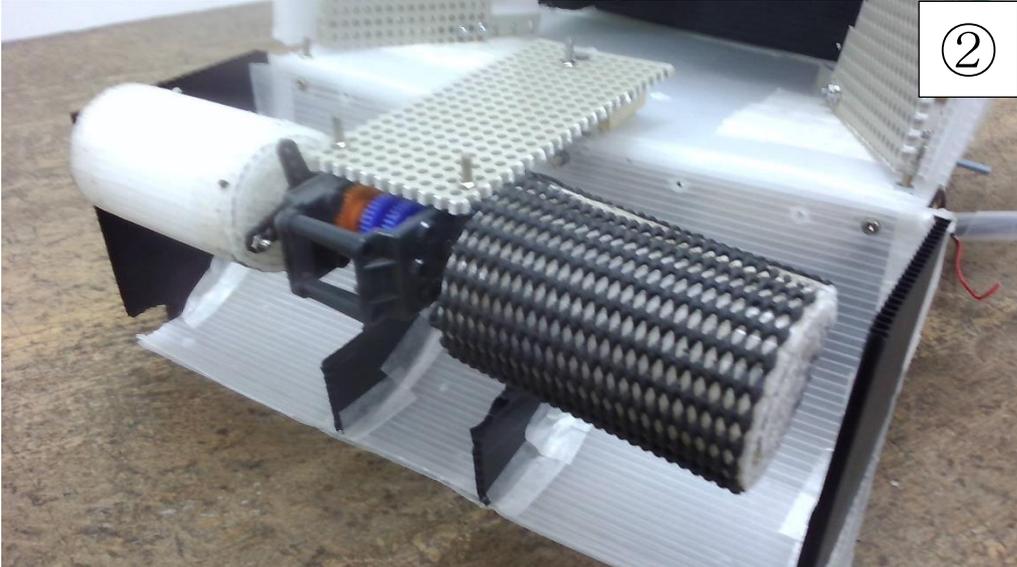
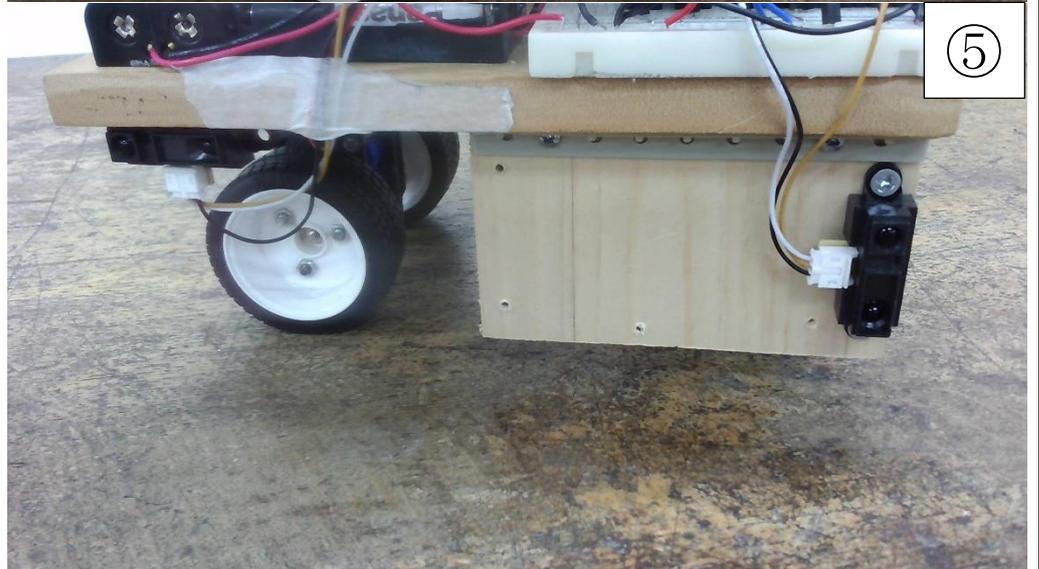
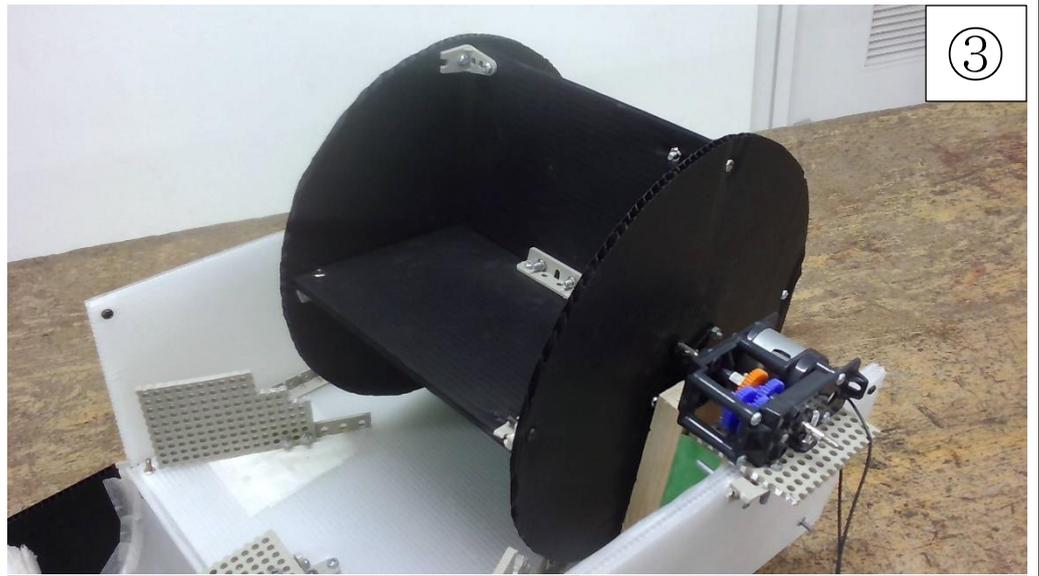


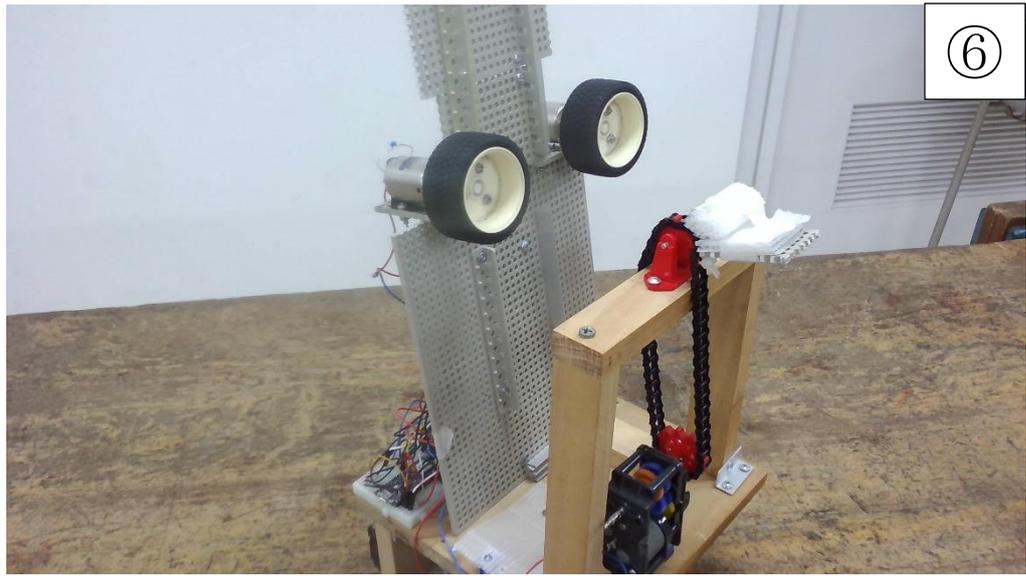
所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	千葉県習志野市立第一中学校
ふりがな	はやて～たまいれ～
チーム名	疾風～TAMAIRE～
ロボコンルール名称 <small>(URL https://・・・)</small>	ルールの名称(部門)等:応用部門 <small>(https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R5/R5_ouyou.pdf)</small>
製作期間	西暦2023年 5月頃 ～ 西暦2023年 11月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 全ての時間)</small>	225時間
ロボットに関する写真と図 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。	 

※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>



	
<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説明してください。</p>	<p><メインロボット1> ローラー(②)を高速で回転させることで、アイテムをかきこみ、そのまま本体へ送り込みます。これにより短時間で大量のアイテムをできるようにしました。本体に送り込まれたボールは、水車型のプロペラ(③)で運ばれ、メインロボット2へ渡します。水車型のプロペラの片方を固定しないことで、ボール3個以上入った時でもつまらないようにしました。なるべく多くのボールを回収できるようにするため、規格ぎりぎりのサイズにしました。</p> <p><メインロボット2> 車体全体をプラスチック段ボールで作ることで軽量化、高速で移動することを可能にしました。アイテムをひとつずつ受け渡すために、シシオドシ部分(④)に仕切りをつけました。</p> <p><ビックリドッキリメカ> Arduinoで二つのセンサー(⑤)を制御しています。一つ目のセンサーがメインロボットの接近を検知します。二つ目のセンサーが大タワーの位置を検知し、正確な位置でボールを発射できるようになっています。逆さピラミッドにアイテムを届かせるため、二つのモーター(⑥)でアイテムを射出します。</p>
<p>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。</p>	<p>習志野市立第一中学校製作「習志野のカギ」火星ローバー2021年度出場</p>