

所属団体名 (〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)	広島県 広島市立 祇園東中学校
ふりがな	れいとみかん
チーム名	冷凍みかん
ロボコンルール名称 (URL https://...)	ルールの名称(部門)等:全国中学生創造アイデアロボットコンテスト (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R5/R5_kiso.pdf)
製作期間	西暦2023年 7月頃 ~ 西暦2023年 11月頃
製作時間 (構想から試作完成までの 全ての時間)	15時間
<p>ロボットに関する写真と図</p> <p>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。</p> <p>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。</p>	
<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>てこクランク機構:モーターが回った時に持っている棒を上げたり下げたりすることができる。</p> <p>プラスチックダンボール:棒を持った時に斜めだと入れにくいから、縦で持てるように壁として作った。</p> <p>滑り止め:棒を持った時に滑って落ちてしまわないようにした。</p> <p>結束バンド:導線がタイヤを動かしている時に絡まったり取れてしまわないようにまとめた。</p>

※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。

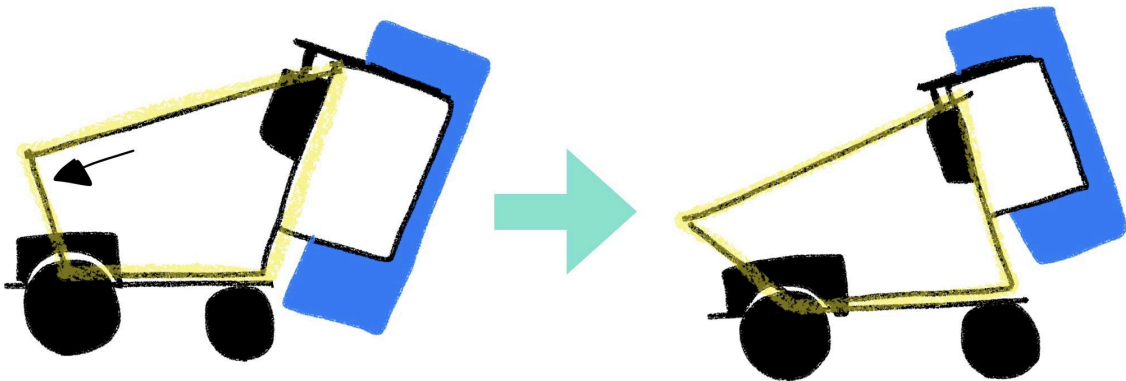
※この報告書はクリエイティブ・コモンズ表示 4.0 国際ライセンスの下に提供されます。<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

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。

軍手、家具のコンセント

- てこクラック機構



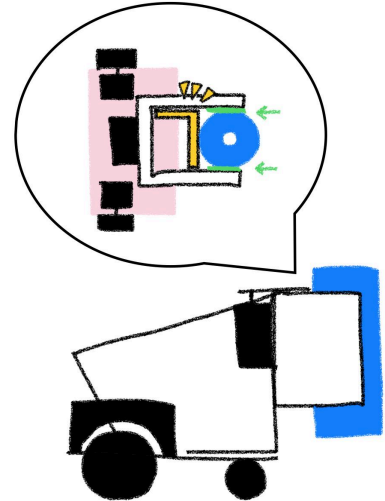
左下にあるモーターが左に回ることによって黄色い部分の棒全体が黒い矢印のように左に傾き、そうすることによって持っている棒を下から上に向くように持ち上げられるようになっている。

- (棒をつかむ部分にある)プラスチックダンボール

棒をつかむ部分に、右の図のように縦に長いプラスチックダンボールを壁のように取り付けることで、棒をつかんだり置いたりするときに、棒が斜めにならずに、まっすぐなまま簡単に置くことができるようになっている。

- 滑り止め

右の図の緑色の部分は、棒をつかんだときに棒の一部がプラスチックダンボールに当たる位置で、そこには滑り止めがプラスチックダンボールについている。こうすることによって、棒をつかんでから運んで置くまでに棒が滑って落ちてしまわないようになっている。軍手を参考にした。



- (導線をまとめている)結束バンド

このロボットのコントローラーの方は全て管のようなものの中を通っている。しかし、ロボット本体では、導線がいくつかの箇所から離れてついていて、管のようなものがない。そのため、ロボットが動くときに導線を踏んでしまったり、他の導線と絡まりそうになってしまう。それによって導線がモーターから取れてしまうなどということが起きないように、結束バンドを使って、邪魔になってしまいそうな部分の導線を1つにまとめた。