

<b>所属団体名</b> <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校          〇〇発明クラブ )</small>	群馬県太田市立休泊中学校
ふりがな	きゅうはくびー
チーム名	休泊B
<b>ロボコンルール名称</b> <small>(URL https://...)</small>	ルールの名称(部門)等:基礎部門 ( https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R5/R5_kiso.pdf )
製作期間	西暦2023年 8月頃 ~ 西暦2023年 11月頃
<b>製作時間</b> <small>(構想から試作完成までの          全ての時間)</small>	10時間
<b>ロボットに関する写真と図</b>  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。	
<b>ロボットのアイデア概要</b> <b>【報告書要約】</b> <small>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。</small>	つかんで上げて入れることがギア一つでできるように折り曲げるのが容易いプラスチックを使い、はさみ方を決めた。そして取ったとき落とさないように発泡スチロールをつけて滑りにくくした。スピードを早くしたかったので車輪を大きくした。
<b>参考資料</b> <small>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。</small>	教科の先生のリンク模型等の作品、ロボコンレポート2023

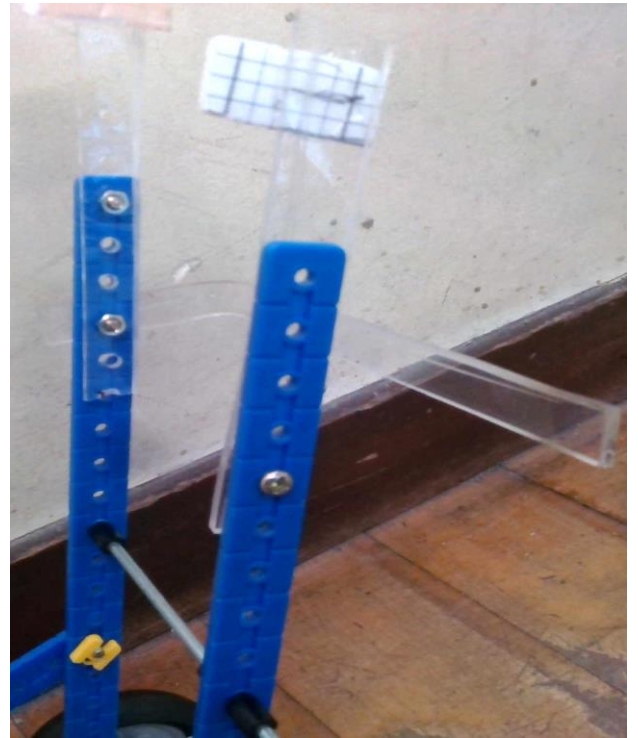
※参考資料が書かれていないなど、未記入の項目がないようにしましょう。

※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>

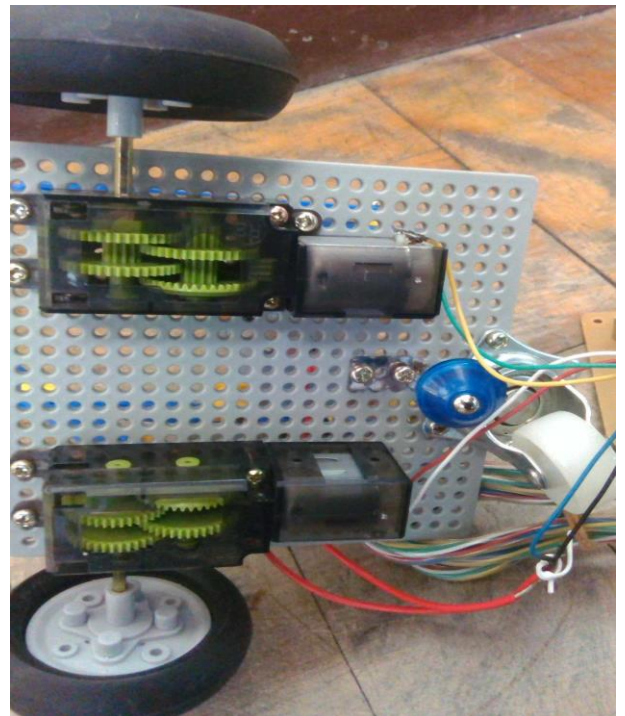
## 1.腕の部分について

腕の長さはパワーと比例していて伸ばしすぎると持てなくなってしまった。なのでその分は短くして持ち運べるようにした。最初作ったとき片腕ずつ見比べると不揃いで部品の細かいズレの積み重ねでこうなってしまった。なので棒を使って固定し、両腕を揃えると同時に腕の間隔まで調節できるようにした。腕の先についているプラスチックの部分は斜めに折り曲げたり、真っ直ぐにしたり、それを組み合わせたりして試してみたが真っ直ぐにするシンプルなものが良いことがわかった。そのプラスチックだけでは挟めても持ち上げて運ぶことができず滑りにくい素材をつけることにし、試した結果、発泡スチロールのように柔らかく滑りにくくなる物があった。



## 2.移動方法

足の部分は最初二輪でやっていたが実際にやってみると遅くて移動が遅くなることによりタイムまで遅くなってしまいうので、早く移動できるようにギヤ比を変えてみたけれどパワーが無くなってしまいうので失敗した。なのでタイヤのゴムを太くして一回の回転の推進力を上げて早くしてみるとパワーもあまり落ちないのでいい感じになった。移動は早くなったけれど曲がったり回転したりする細かい動作が苦手でなかなか操作技術だけでは乗り越えられなかつたので考えた結果、キャスターを付けて三輪にすると細かい動きも早くなった。



### 3.得点方法

得点方法はつかんで持ち上げる方法でまず「腕の部分について」で紹介した二本の腕で掴む。この時に得点の棒より腕の間隔は狭くし得点の棒の素材は柔らかいので狭くても掴み落とすことなく持ち上げることができます。この得点の棒を掴むとき端の方を持つと重力が発生して得点の棒が縦向きになり入れる穴の方向になります。そしてその穴に持っていき入れることで得点完了です。これを時間いっぱい繰り返して点数を重ねていきます。

### 4.感想

最初の方は得点の棒を取ることさえままならなくてもっと頑張らなくちゃと思い練習して得点が初めて決まったときはとても嬉しかったです。この気持ちを忘れずに来年あるロボコンも頑張りたいと思います。