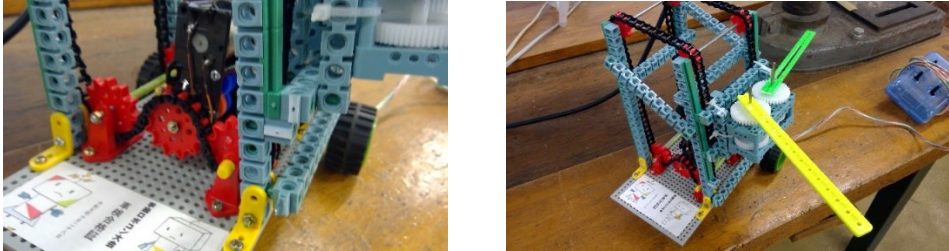


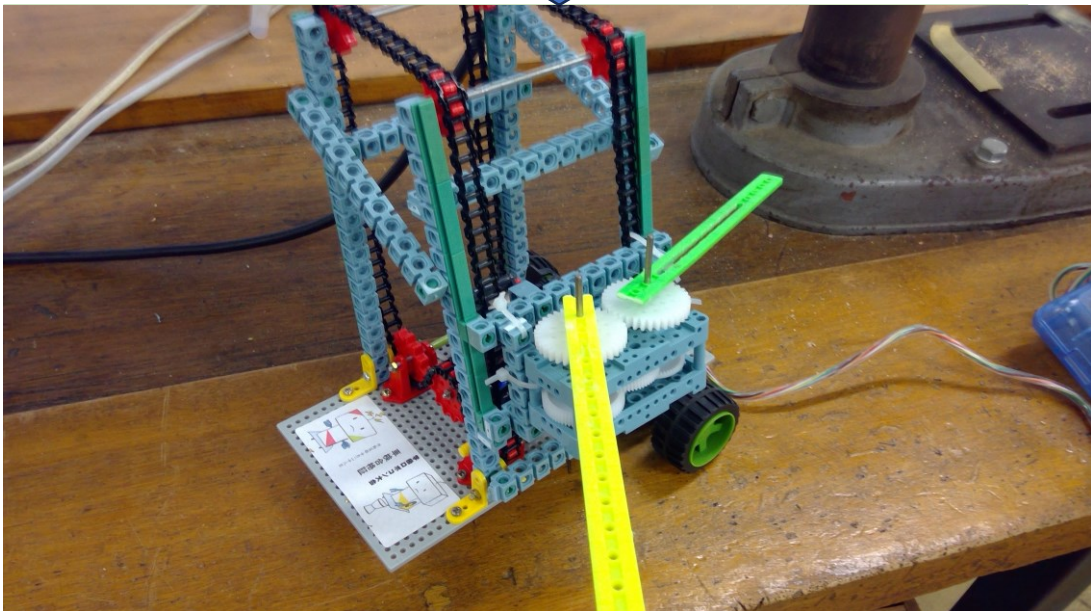
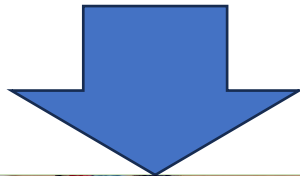
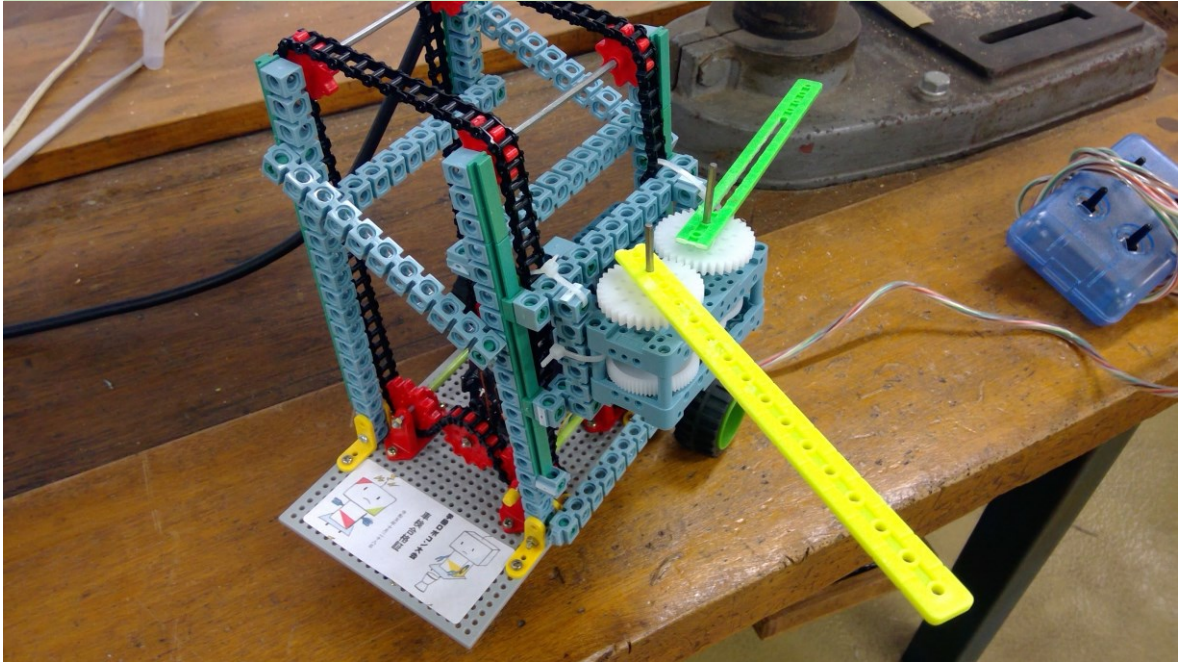
所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉県 埼玉大学教育学部附属 中学校
ふりがな	メト
チーム名	METO
ロボコンルール名称 <small>(URL https://・・・)</small>	ルールの名称 (部門) 等 : Ace in the hole 3 (令和5年度 第23回創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門) (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R5/R5_kiso.pdf)
製作期間	西暦2023年 9月頃 ~ 西暦2023年 11月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 全ての時間)</small>	16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。	私たちはロボットを一つ一つの確に取れておけるようなものにしたいと思いロボット作成に挑みました。一つ一つ資材を落とさないようにするため、私たちは、エレベータのような構造にしました。なぜこのようなエレベータの構造を使ったのかというと実際のエレベーターのように上下に動かしやすく複数の資材を1度にとることは難しいけれど、1つ1つ落とさず運ぶことができるからです。また、このような構造を作るにあたって、スムーズさが重要になってくるためチェーンと歯車を使い動かせるようにしました。しかし、それだけでは上下の動き方がぎこちなかったため、歯車をモーターのところとそのすぐ横に2つ、上にも2つつけることによってチェーンを安定して回すことができるようになりました。その他にも、チェーンが4か所で曲がるようにすることによって外れにくいようにし、柱への負荷も小さくしました。
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。	埼大附属中学校過去ロボット

※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>

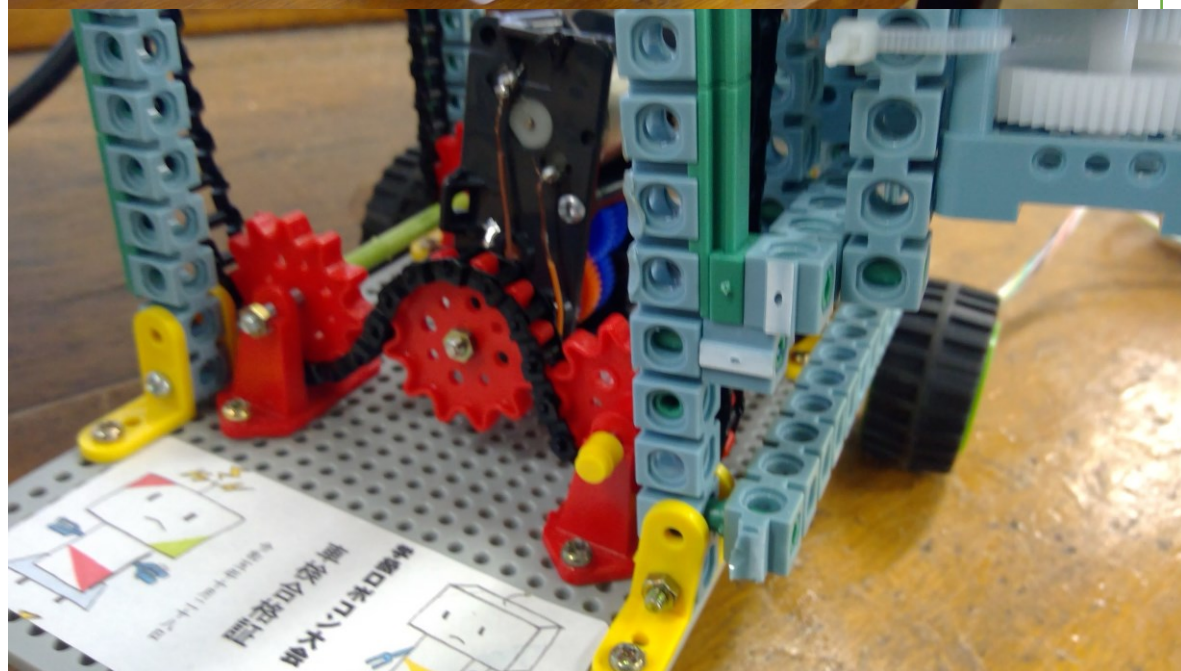
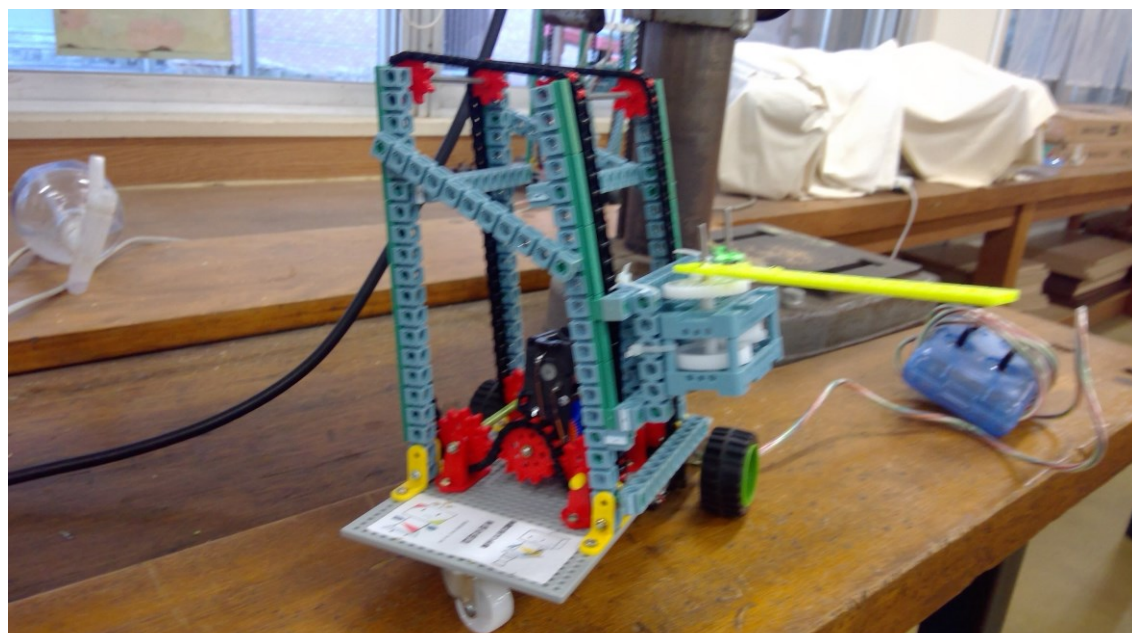
資材の取り方



エレベーターで高さを調節しながら資材を取る。

一度に二つ以上取るのは難しいが、確実に取ることができる。

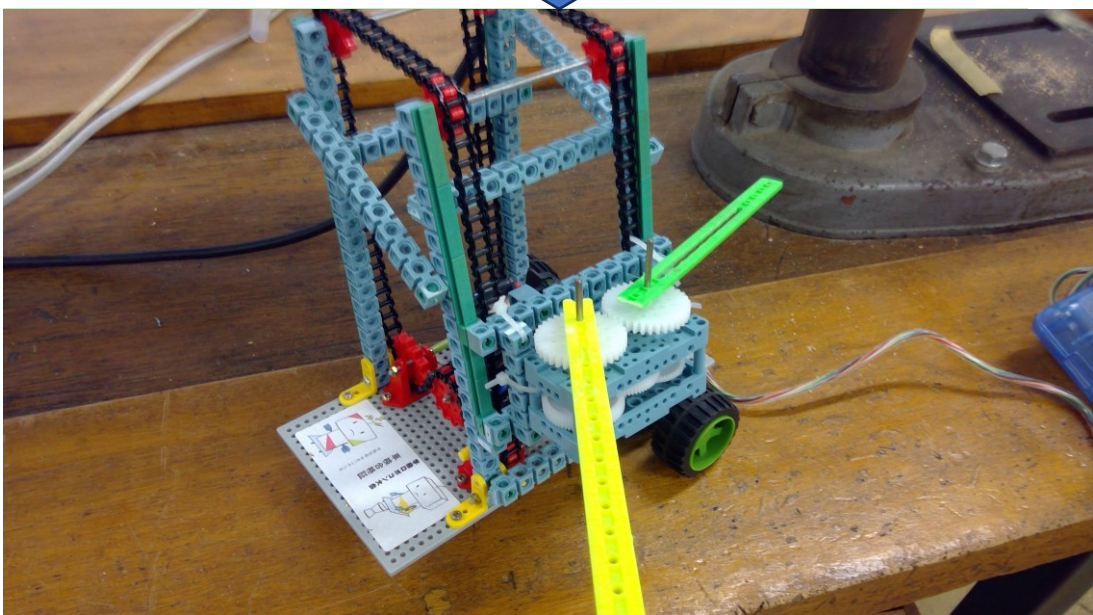
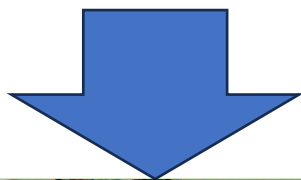
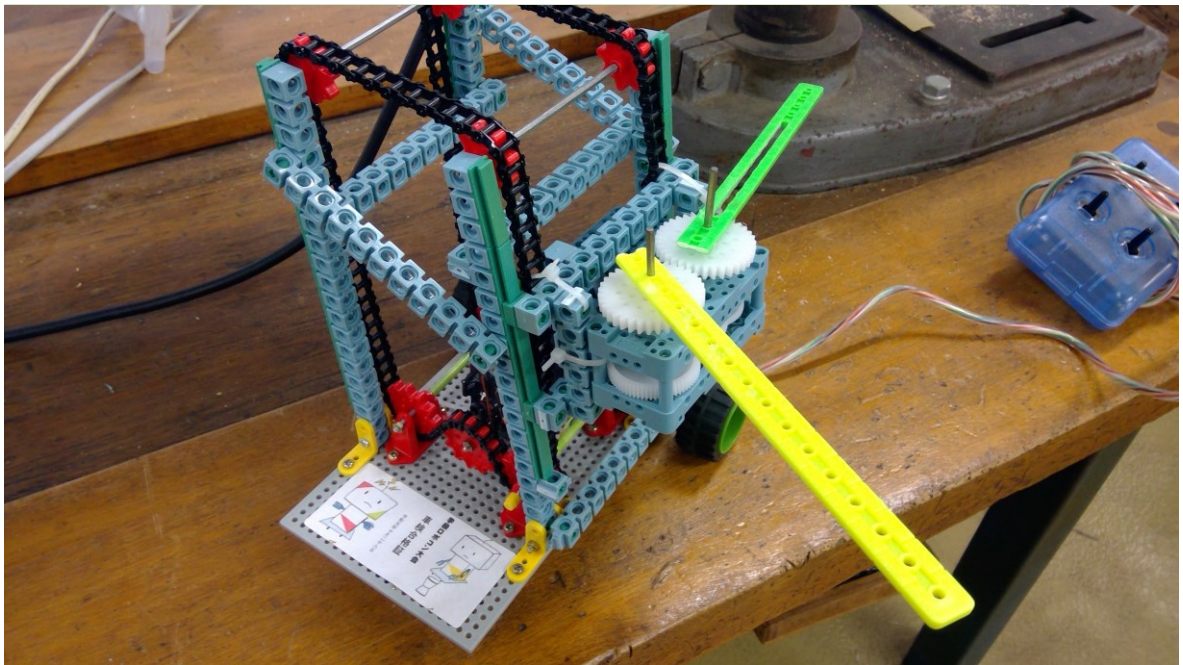
エレベーターの歯車、柱



歯車をモーターのところとそのすぐ横に2つ、上にも2つつけることによってチェーンを安定して回せるようにすることができる

また、チェーンが4か所で曲がるようにすることによって外れにくい、柱への負荷が小さいなどといった利点が多くある。

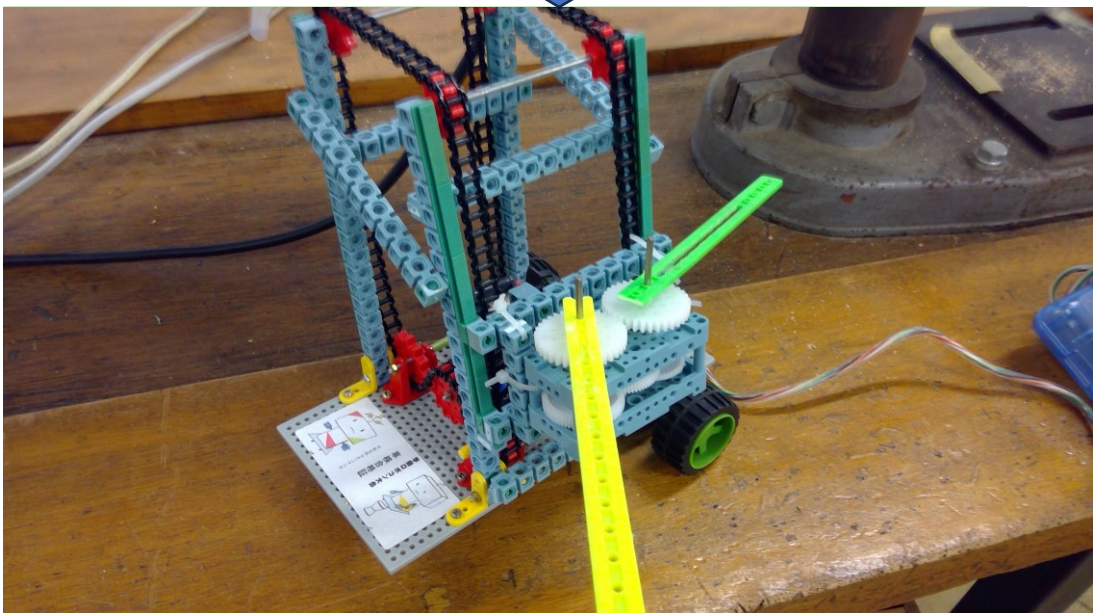
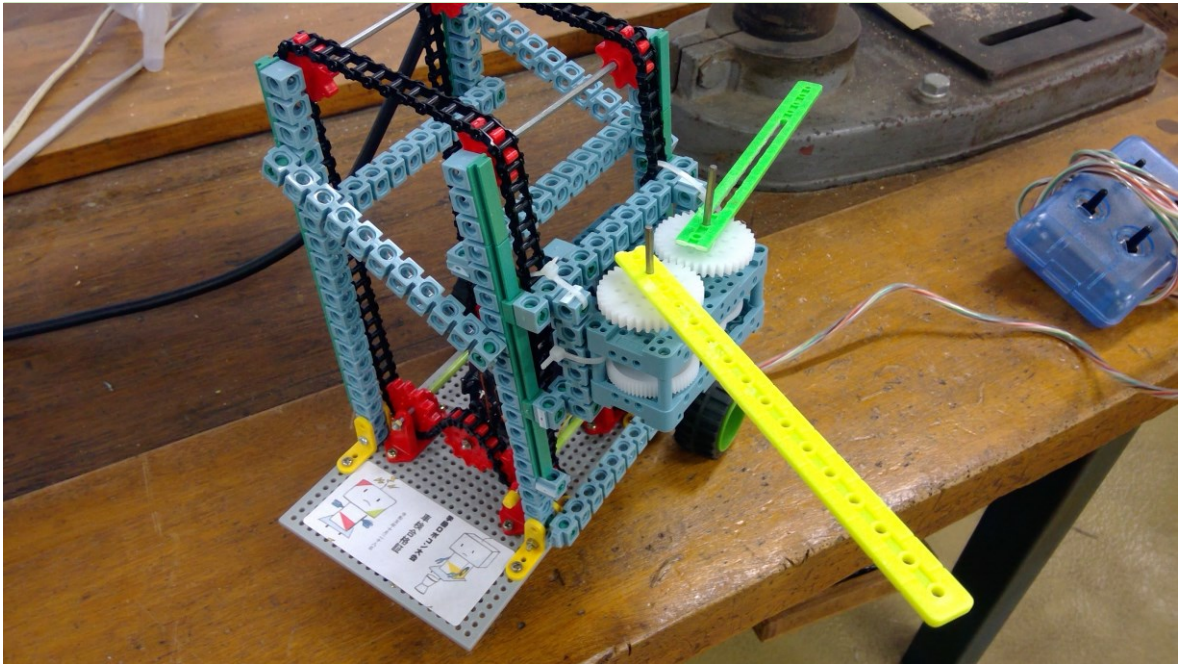
資材を入れるとき



資材を持つときと同じくエレベーターで高さを調節して資材を入れていく。

もし持ち運びの際に資材が傾いてもおろすときに落ち着いてもとに戻すことができる。

エレベーターへのこだわり



チェーンと歯車を組み合わせて動かすことによって滑らかに上下に移動させることができる