

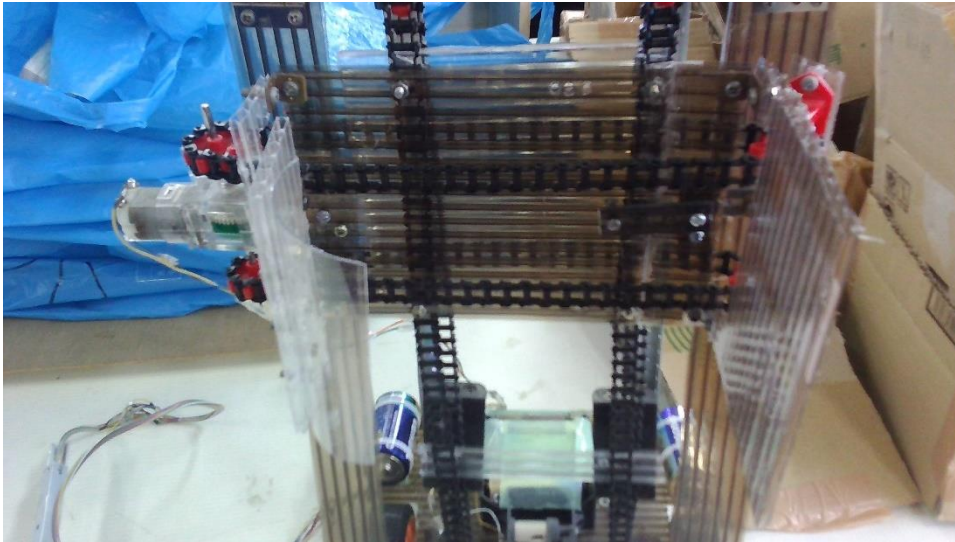
所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	つくば市立 谷田部東中学校
ふりがな	めいと
チーム名	メイト
ロボコンルール名称 <small>(URL https://・・・)</small>	ルールの名称 (部門) 等 : 基礎部門 (https://www.ajgika.ne.jp/~robo/ru/R5/R5_kiso.pdf)
製作期間	西暦 2022年 5月頃 ~ 西暦 2023年 11月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 全ての時間)</small>	およそ200時間
ロボットに関する写真と図 必ず、ロボットの概要や機構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。	ラダーチェーンで上下左右動けるようにしスピーディーにアイテムをとり、「運べるようにしました。 更にタイヤの摩擦力も加えたただのロボットにはできないような動きを可能にしました。 しかし、前ばかりに重さがかかってしまうため、後ろに重りをつけ安定した機体に仕上げました。
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。	2020年大穂中さんの韋駄天 1ページ目 (gijyutu.com) https://gijyutu.com/main/wp-content/uploads/2021/01/cf75c9ab71a38502c037dee930510007.pdf

※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。

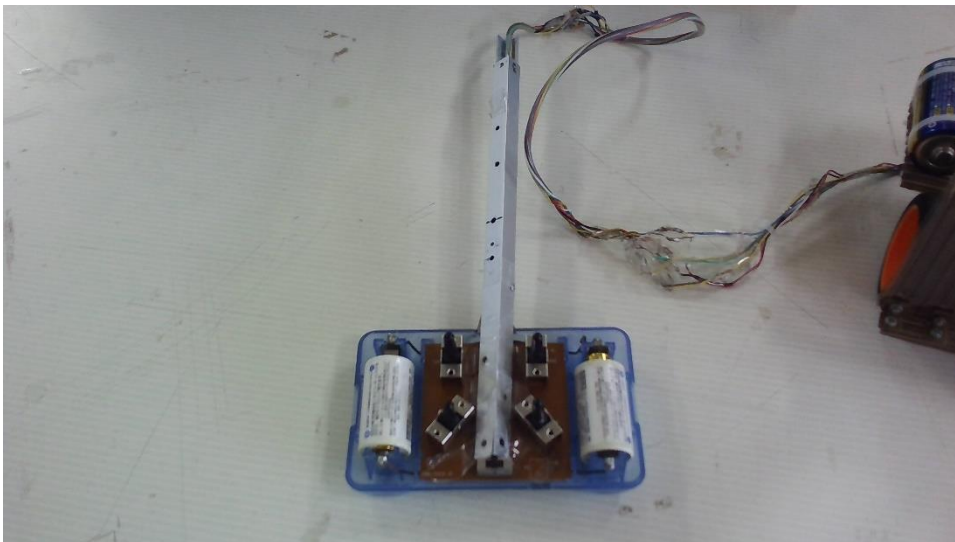
※報告書の2枚目以降にさらに詳しく自由フォーマットで記入しましょう。この表紙を入れて6枚以内で報告書をお願いします。

※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>

アーム



アームは上下左右に動けるような構造にしてアイテムを取りやすいようにしました。
しかし、倒れたアイテムを取る機構がなかったので、アイテムが倒れた時は苦勞しました。



コントローラー

コントローラーは、銅線がアイテムにぶつからないようにアルミ金具で支えるようにしました。

感想

今回のロボコンで良い結果を残すことができましたが、他のチームのロボットの構造も参考になりました。

来年も良い結果を残せるように努力したいと思います。