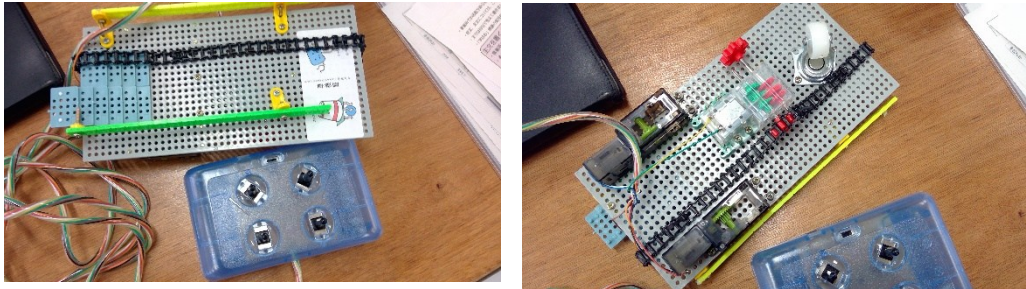


所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉県 埼玉大学教育学部附属 中学校
ふりがな	ぶなしめじぐんだん
チーム名	ぶなしめじ軍団
ロボコンルール名称 <small>(URL https://...)</small>	ルールの名称 (部門) 等 : Let' s collect, carry, and load! (令和6年度 第24回創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門) (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R6/R6_kiso.pdf)
製作期間	西暦2024年 7月頃 ~ 西暦2024年 10月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 全ての時間)</small>	約 1 2 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。	残念ながら未完成ではありますが、ロボットの仕組みとしては、ボールを壁際に寄せて前のかごに乗せ、車体上のベルトコンベアーで運んで後ろからボールを出すというものです。
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。	特になし

※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>

残念ながら未完成ではありますが、ロボットの仕組みとしては、ボールを壁際に寄せて前のかごに乗せ、車体上のベルトコンベアーで運んで後ろからボールを出すというものです。

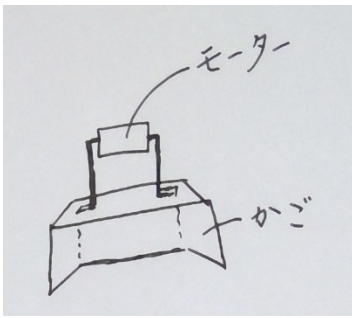
1. ボールをかごに乗せる

操縦の不安があったのと、ボールがとても軽いものだったので、シンプルに壁際にボールを寄せ、衝突の振動を利用してそのままかごに乗せたいと考えました。

2. ボールをベルトコンベアーに乗せる

かごに乗せたボールをそのままベルトコンベアーに流そうとしましたが、うまくいきませんでした。やはりかごを持ち上げるという動作が必要だったと思います。

かごにモーターをつけて180度くらいぐると回るようにして、かごを持ち上げて、ベルトコンベアーの上にボールを落とす設計にすればよかったかもしれません。

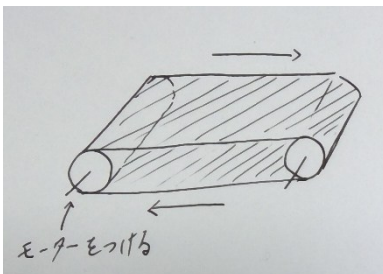


3. ベルトコンベアーで後ろへ運ぶ

ベルトコンベアーを乗せる台を作成し、それを車体に設置します。

かごから落とされたボールが飛び出ないように柵的なものも作成します。

ベルトコンベアーを回し、ボールを後ろへ運びます。



反省点

- ・アイデア出しに時間を割きすぎた。特に中盤の再構想では、もう少し確実性のある案を出して少しずつ進めていくべきだったと思う。
- ・ストッパーをベルトコンベアーの部分に付けたが足りなかったのもう少し安定性を増やすために、付ける量を増やすべきだったと思う
- ・移動が速すぎてうまく移動をすることができなかった。