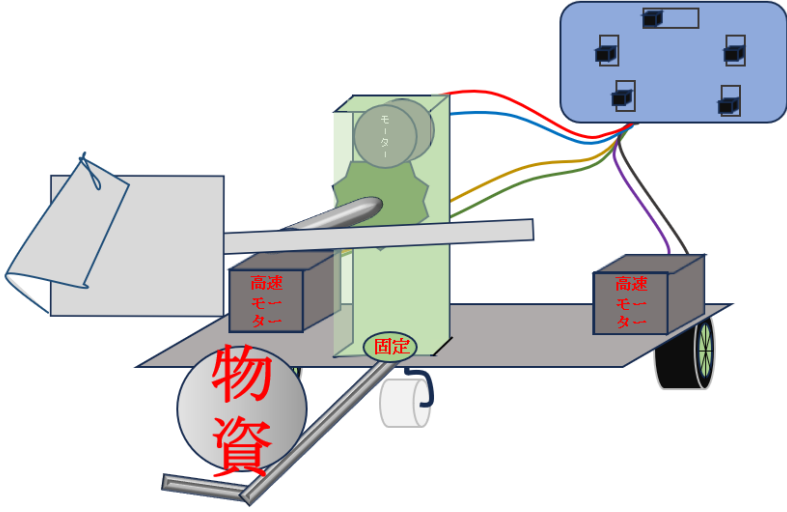


所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉県 埼玉大学教育学部附属 中学校
ふりがな	たかまついけそうぞうこうぼう
チーム名	高松池創造工房
ロボコンルール名称 <small>(URL https://...)</small>	ルールの名称 (部門) 等 : Let' s collect, carry, and load! (令和6年度第24回創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門) (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R6/R6_kiso.pdf)
製作期間	西暦2024年 7月頃 ~ 西暦2024年 10月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 全ての時間)</small>	14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。	素早く物資を引き込むために、モーターは高速にした。 物資を左から取り入れて固定するために台座から金属の棒をL字型に出した。基本台座にモーターの入った直方体の箱を設置し、モーターで回した動力が手前に伸びる鉄棒に伝わるようにした。 手前に伸びた鉄棒の先に取り付けられた厚紙でできた腕は時計回りに回転すると物資をすくうようにしてゴルフのように飛ばす。 腕を回すときにバランスがとりやすいように実際に物資に接する反対側にも厚紙を伸ばした。腕が回って物資が飛んだあと腕は下にある手前に伸びる金属の棒に引っかかるようになっており物資を飛ばすときその空中での軌道を邪魔しないようになっている。
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。	① 先輩方の作品 ② 説明動画 技術分野学びサイト - エネルギー変換の技術

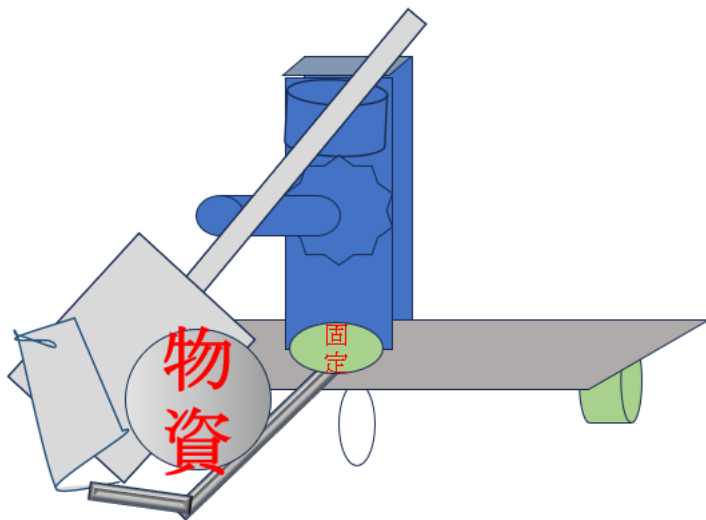
※参考資料が書かれていないなど、未記入の項目がないようにしましょう。

※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。

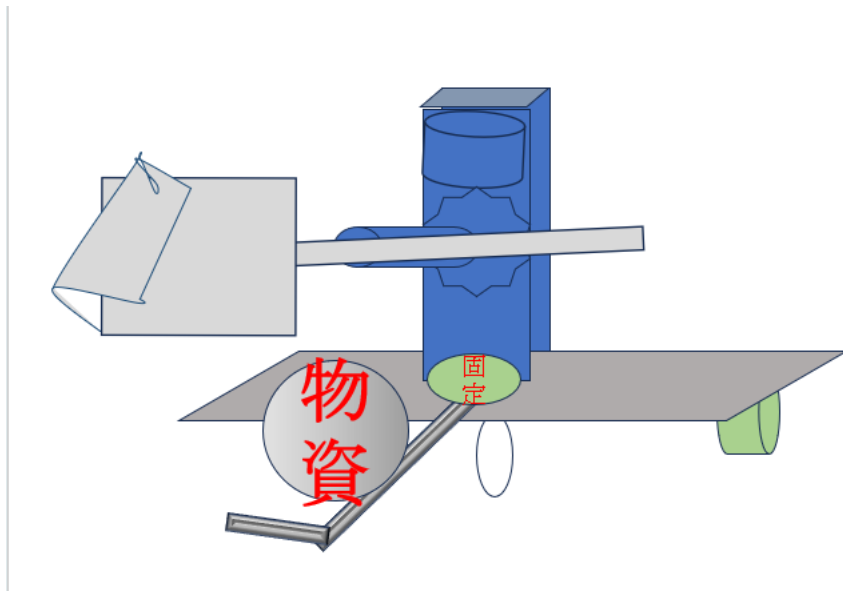
※この報告書は クリエイティブ・コモンズ 表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されます。 <https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

腕が回ってボールを飛ばす

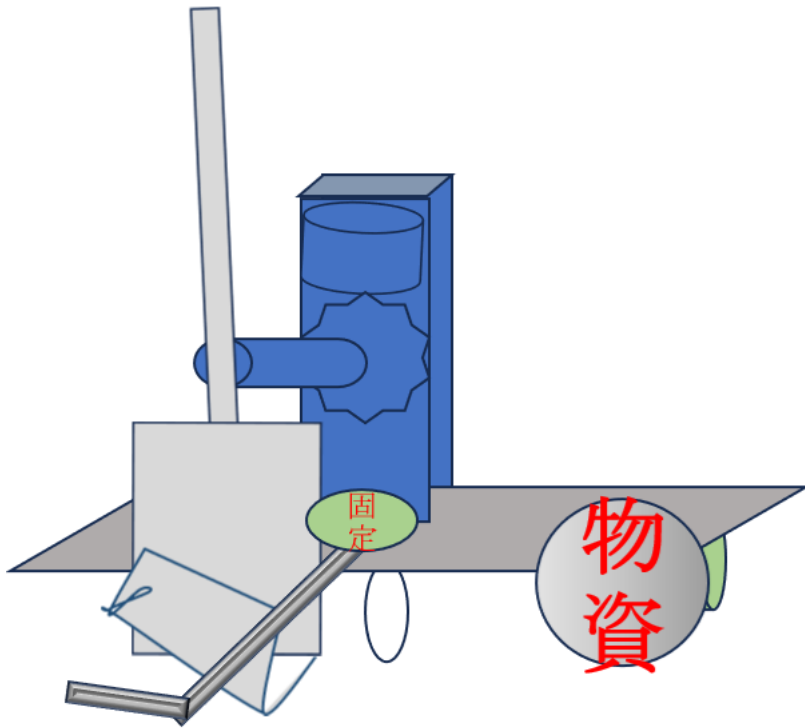
腕としたの棒で挟んで物資を引きよて運ぶ



飛ばす先が右に来るように移動したら腕をある程度振り上げて



腕の先の面と物資が斜めに当たり台座に固定された棒をのりあげての飛ぶ



(左の物資は飛んでいる)

改善点

- ・ ボールを引き込むまでの動きが独特で難しい。
- ・ ボールをひとつづつなので量が少ない。
- ・ 飛ぶ高さはあまり高くないので2段目を積み上げることはできない
- ・ 飛ばした時、勢いが安定しない（腕の回る速さの調整が必要）
- ・ ボールがもっと安定した方向に飛ぶように台座についた針金をより良い形状のものにする必要がある。