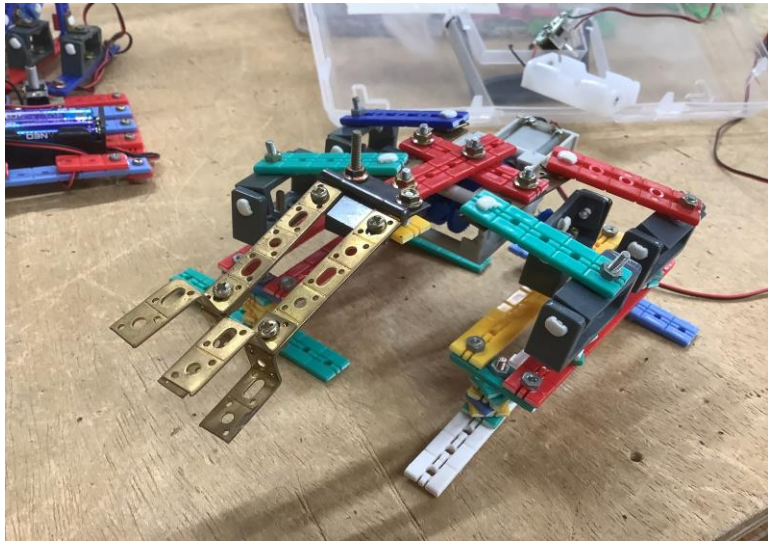


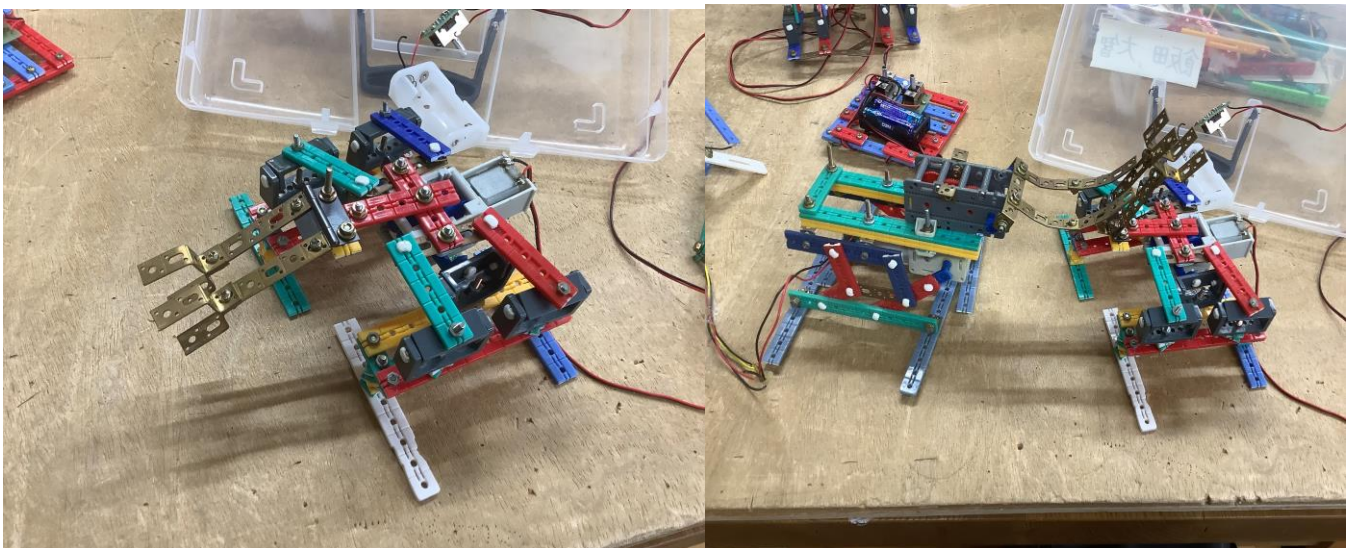
所属団体名 (〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)	東京都 中野区立 第七中学校
ふりがな	ろぼんでい
チーム名	ロボンディ
ロボコンルール名称	ルールの名称：(https://ajgika.ne.jp/~robo/) 二足歩行バトル部門
製作期間	西暦 2024 年 11月頃 ~ 西暦 2024 年 12月頃
製作時間	15時間
ロボットに関する写真と図 必ず、ロボットの概要や機構等の特徴がわかる写真や図等を、1~4枚程度で掲載しましょう。 写真や図に記号等を書き込み、この下の枠「ロボットのアイデア概要」で解説しましょう。	
ロボットのアイデア概要	<p>よくチャブ台に、やられるのでチャブ台に対抗できるロボットを、作りました。</p> <p>武器は、今までの中で、1番最強なものを、取り付けてます。今も改良を、重ねてます。小型化する為改良を重ねました。バランスなどを、よくする為にも、頑張りました。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1・チャブ台返し返しについて。 2・高さ、バランスについて 3・小型化について 4・武器についてアーム
参考資料	先輩から聞きました。

※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/de>

チャブ台返し返しは、チャブ台返しの対策です。チャブ台返しの攻撃を受けたら、相手のアームが上がります。チャブ台返しの対策をしないと相手のアームが自分のロボットに当たり、押し倒されてしまいます。チャブ台返しの対策とはロボットの腕アームの根本に蝶番をつけたことです。相手の腕が押し上げてきても、つられて押されるのは腕アームの先端のみで、ロボット本体に相手の力はおよびません。そして、自分の腕アームはすぐに元の位置に戻ります。すると相手の腕アームは後から戻るなので、自分の腕アームが下になり、押して倒す仕組みになっています。



2・高さ、バランスについて

モーターの高さを、床から5センチ以上にするルールの為、部品の取り付けで高くなるごとに、バランスがおかしくなるので、各足のパーツの長さを、1つ、1つ変えま

した。前に重心がかかり傾いているので後ろにネジや、プラ板を、付けて、重心を、安定しました。

3・小型化について

小さくする為に、何回目改良を重ねました。足などバランスがおかしくなるのでその改良や、車検に通るように改良を重ねました。

4・武器について (アーム)

まず色々な武器を作ったけど、今までの中で1番強い仕組みです。相手を突くことができるし、チャブ台かえし技を受けた時は、上から突くことも、可能です。