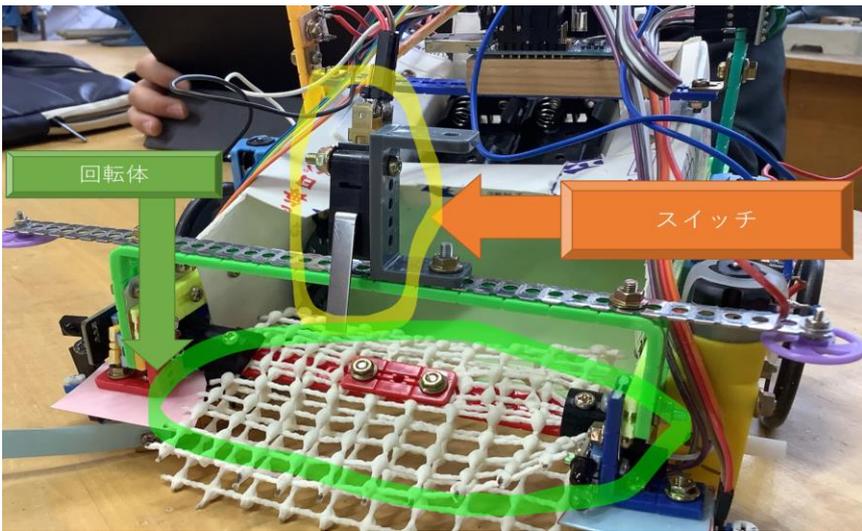


所属団体名 (ロボットコンテスト部)	東京都 中野区立 第七中学校
ふりがな	めかーびい
チーム名	メカービィ
ロボコンルール名称 (URL https://...)	ルールの名称 (部門) 等 : 制御部門 (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R6/R6_seigyو.pdf)
製作期間	西暦 2024年 8月頃 ~ 西暦 2024年 11月頃
製作時間	162時間
<p>ロボットに関する写真と図必ず、ロボットの概要や機構等の特徴がわかる写真や図等を、1~4枚程度で掲載しましょう。</p> <p>写真や図に記号等を書き込み、この下の枠「ロボットのアイデア概要」で解説しましょう。</p>	
<p>ロボットのアイデア概要</p> <p>【報告書要約】</p> <p>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。</p>	<ol style="list-style-type: none"> このロボットは前方に付いている回転体がロボットの内側に回転することによりアイテムを一時的にロボットの中に入れて運び、ゴール前に着くと逆回転しアイテムをロボットの外に出しゴールに入れるという仕組みのロボットです。 動きはスタート地点を起点とし、他のゴールに向きを変えて切り替えていきます。ですが単純なカーブなどでは正確にゴールにアイテムが入らないという問題が出てきました。そこで、ゴール付近に近づくときあらかじめコートに描いた黒いラインを読み取らせ、ブレがなく正確に入るようにしました。 動きはある程度できましたがこれでは全てのゴールに均等に入ってしまう、得点の高得点のゴールに多く入れることができず点数は伸びませんそこで私たちは高得点のゴールだけが飛び出ている木の板にロボットの前方部分がぶつかることに着目しロボットの前方部分に押し込み式スイッチを取り付け、スイッチが押された時にだけアイテムを入れるようにし、高得点のゴールだけにアイテムを入れるようにしました。
参考資料	部員のロボット

※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/de>