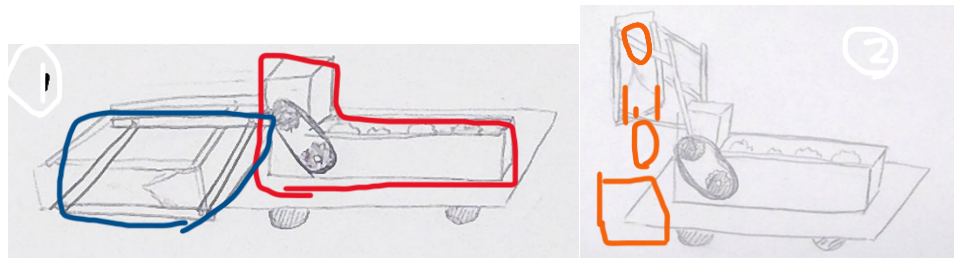


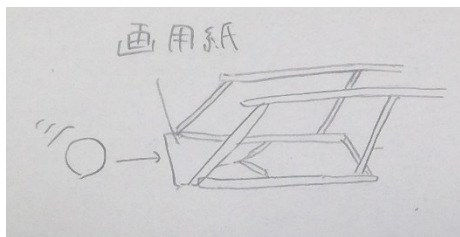
所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉県 埼玉大学教育学部附属 中学校
ふりがな チーム名	あいでんていいい 愛伝tity
ロボコンルール名称 <small>(URL https://・・・)</small>	ルールの名称(部門)等:Let's collect, carry, and load!(令和6年度 第24回 創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門) (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R6/R6_kiso.pdf)
製作期間	西暦2024年 7月頃～西暦2024年 10月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの全ての時間)</small>	約18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。	「目指したロボット」…救援物資を拾い上げて確実に届ける。 そのために、ロボットを救い上げるような機構にするために、最初、モーターを直接つないだ。しかし、そのような動きだとモーターの動きがそのまま反映されて、早く持ち上げてしまい、ボールが吹っ飛んでしまう。そこで、赤色で囲った部分をロボットに追加した。そうすることで、持ち上げる力も大きくなり、持ち上げる速さも遅くなり、安全に救援物資を届けることができるようになった。そして、自分たちの目指している「確実に届ける」という目標に近づくために、青色で囲ったところを追加した。救援物資を素早く救い上げるために、救い上げる底面を段ボールから、厚紙を採用した。そして、今までのパーツを組み合わせ、①のロボットが完成した。救援物資は青色で囲ったところにボールを入れて、赤色で囲ったところでモーターを使い、持ち上げて、右の側面が開いているのでそこから、下に落とし、救援物資を届ける。
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。	赤色で囲ったところは右側の銀ナックに置かれていた先輩のロボットの機構を用いた。

※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。

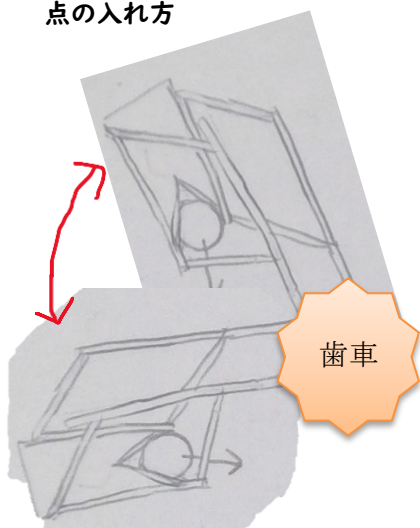
※この報告書は クリエイティブ・コモンズ 表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されます。 <https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

ボールの取り方



このロボットは、前についでいるショベルカーのような機構でボールをとる。ボールを壁に押し付けることによってボールを厚紙の部分に載せて運ぶ。最初はボールを載せる部分を段ボールにしていたが、厚さの関係でボールを上手く段ボールの上に乗せにくかったため、薄くて丈夫な厚紙に変えた。ロボットを動かすときは機構全をモーターを使い少し上に向ける

点の入れ方



機構の後ろはボールを落とせるようになっているため、ボールを置くところの上で機構を一番上まで上げることによって点を取る。

