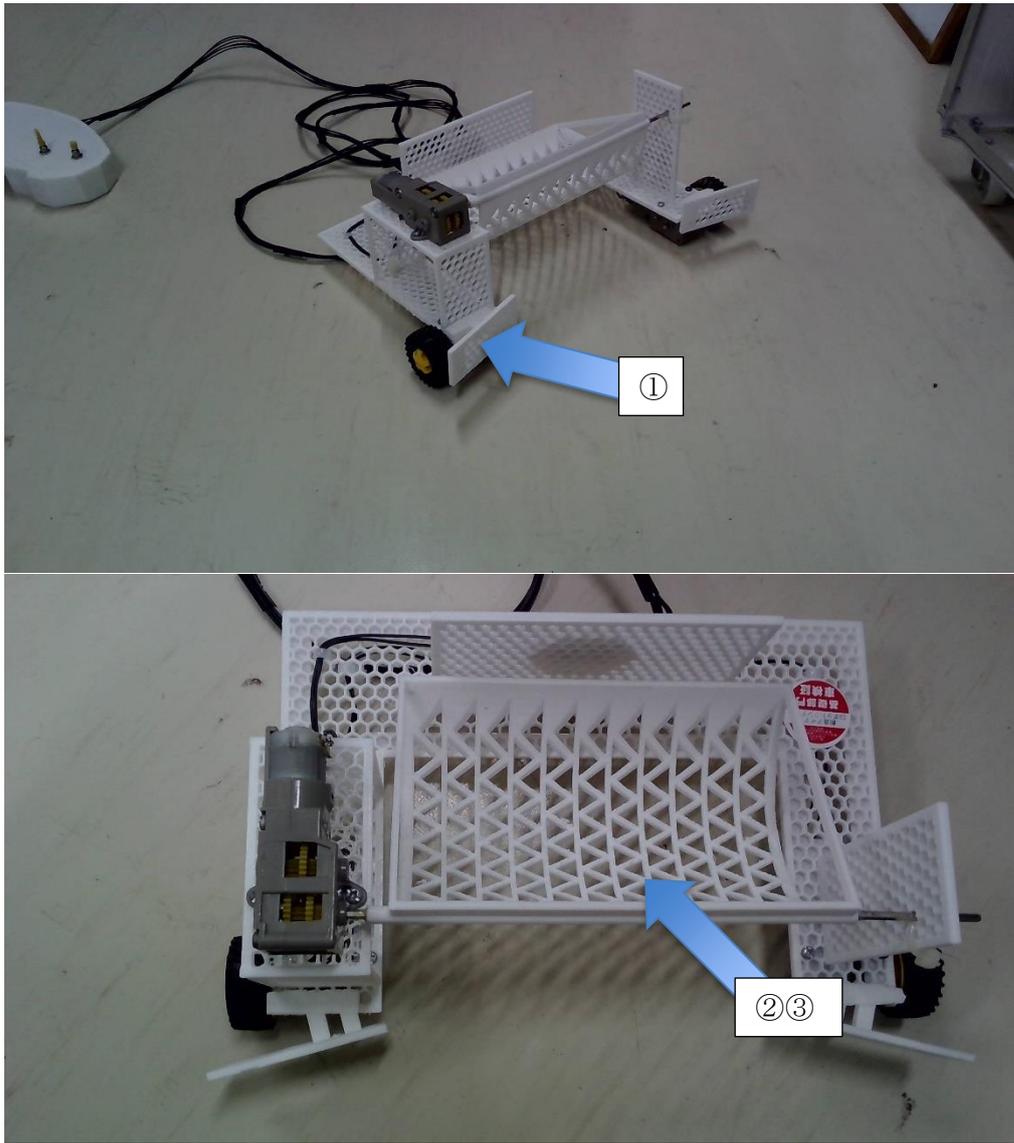
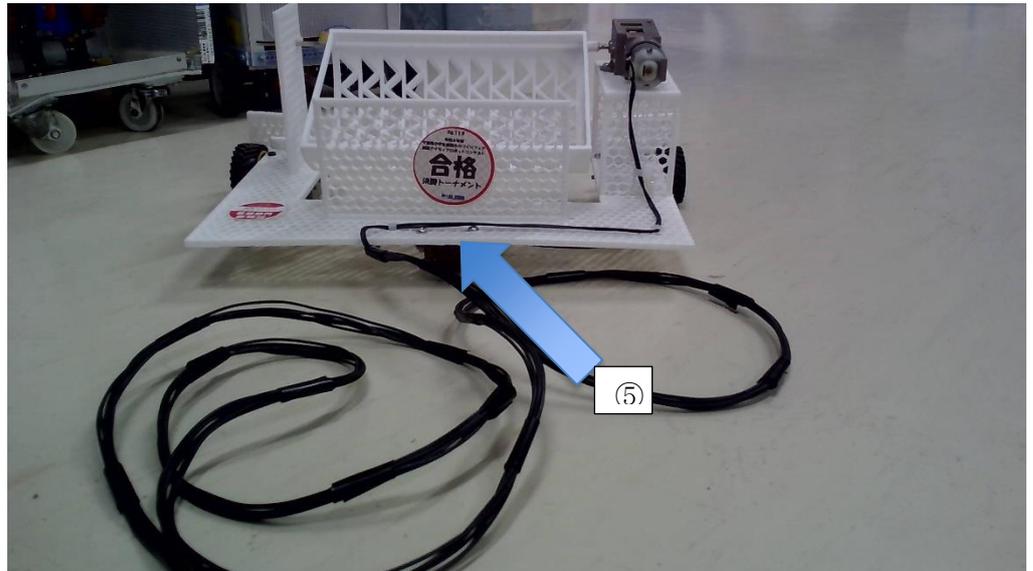
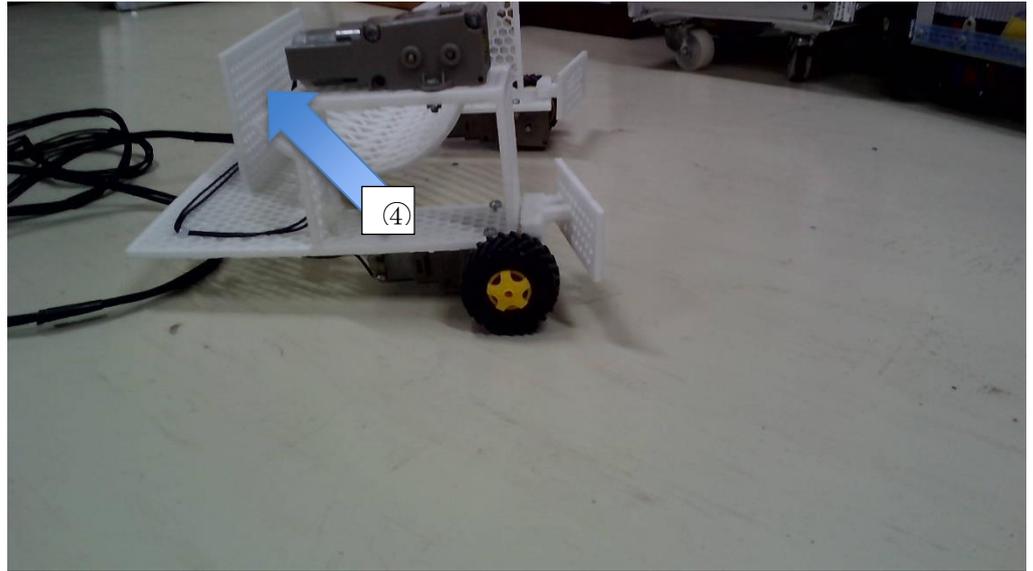


|   |   |
|---|---|
| <b>所属団体名</b><br>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校<br>〇〇発明クラブ )  | 千葉県習志野市立第一中学校   |
| ふりがな  | しなすたじあのふね   |
| <b>チーム名</b>   | シナスタジアの船  |
| <b>ロボコンルール名称</b><br>(URL https://...)   | ルールの名称(部門)等:基礎部門<br>( https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R6/R6_kiso.pdf)                 |
| 製作期間  | 西暦2024年 5月頃 ~ 西暦2024年 11月頃  |
| <b>製作時間</b><br>(構想から試作完成までの<br>全ての時間)   | 150時間   |
| <b>ロボットに関する写真と図</b><br><br>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。<br><br>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。 |  |

※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>



## 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。

- ① ボールが回収機構に行くように斜めになったタイヤカバー
- ② 機体軽量化のために期待の強度が下がらない程度に穴をあけまくりました。
- ③ 土台はすべて3Dプリンターで作りました。
- ④ ボールが後ろから落ちないようにするためのガード
- ⑤ こちらも軽量化のために後ろはボールキャスター1つ
  - ・回収機構はタミヤの3速モーターで回すだけの簡単な構造です。ただし一気に2個しか運べないのが難点もあります。
  - ・一気に2個しか持ち運べないため速さが命になるので機体の軽量化をし、できるだけ速く動けるようにしました。
  - 当初は、プラスチック段ボールやユニバーサルプレートで作っていましたが、機体の形がいびつになったり高さが合わなかったりと問題があり、3Dプリンターで作りました。
  - ・コート内に入れられない分同じ場所から操作したほうがいいので、配線は長く

|   |   |
|---|---|
|   | <p>しひとまとめにしました。ただ、長すぎるとボールや障害物に引っかかって しますので誰かが配線を長い棒などで支える必要がありました。</p> <ul style="list-style-type: none"><li>•</li></ul> |
| <p><b>参考資料</b><br/>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。</p> | <p>参考にしたロボットはありません。</p>   |

写真やTinkerCad、PowerPointなどを使って、ロボットの機構や工夫点、使用した部品などを表紙含め6枚以内で製作しましょう。

※手書きは見にくくなるので、できるだけ避けましょう。