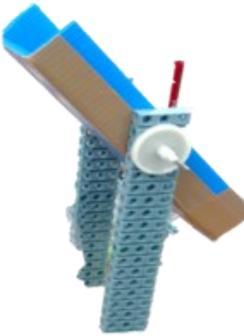
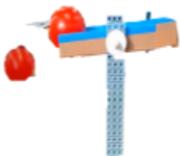


所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉県 埼玉大学教育学部附属 中学校
ふりがな	えすじー
チーム名	SG
ロボコンルール名称 <small>(URL https://...)</small>	ルールの名称 (部門) 等 : Let' s collect, carry, and load! (令和6年度第24回創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門) (https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R6/R6_kiso.pdf)
製作期間	西暦2024年 7月頃 ~ 西暦2024年 10月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの 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。	「ししおどし」     「OTH機構」
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。	支援物資をトレーに乗せ、一定の重さを超えたとき(支援物資が2つ乗った時)にトレーが傾いて支援物資が落ちる仕組みにしました。そのためにまず、「OTH機構」を使って支援物資をキャッチし、「ししおどし」で支援物資を届けるようにしました。    
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。	https://www.satoumi-shima.jp

※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。

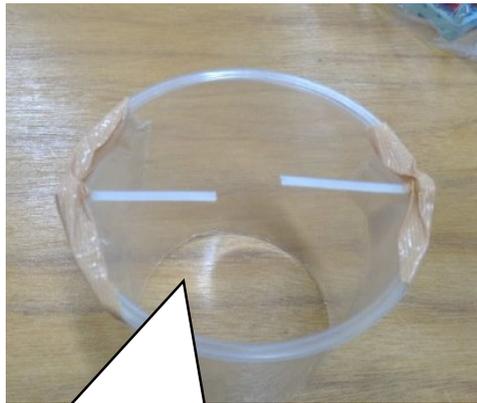
※この報告書は クリエイティブ・コモンズ 表示 4.0 国際 ライセンスの下に提供されます。 <https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

支援物資の回収方法

支援物資をトレーに乗せ、一定の重さを超えたときに落ちる仕組み！

俺様の考えた天才的な発明

① 「OTH機構」 で支援物資をキャッチする



「OTH機構」
...運ぶ途中で支援物資を回収したあと取った所にとどめることができる

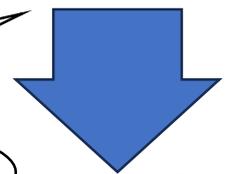
支援物資をキャッチしやすく、でも逆さにしても落ちないように細かく調節！

〈使い方〉

- ① コップの結束バンドがついている方を支援物資にかぶせる

結束バンドに引っ掛かるため、支援物資がこちら側から落ちることはない！

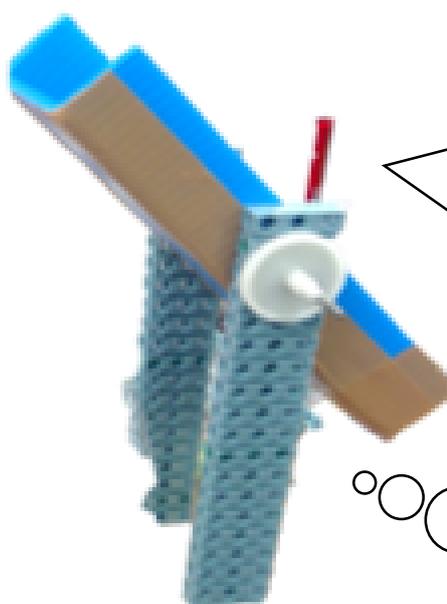
- ② コップを傾けて反対側から入っている支援物資を落とす



支援物資の回収方法

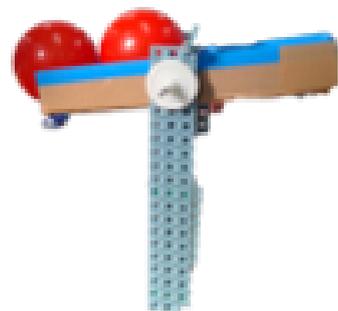
支援物資をトレーに乗せ、一定の重さを超えたときに落ちる仕組み！

② 「ししおどし」で支援物資を届ける



「ししおどし」
...モーターを使わなくても「ししおどし」の仕組みを利用して、一回でたくさんの支援物資を運ぶことができる

〈使い方〉



① 「OTH機構」で落とした支援物資をトレーの上に乗せる

支援物資が2個たまったらトレーが傾いて落ちる仕組み！細かく調節したため、支援物資を落とした後は自動で元の場所に戻る！

② 避難所の前まで来たら二つ目の支援物資に乗せる

