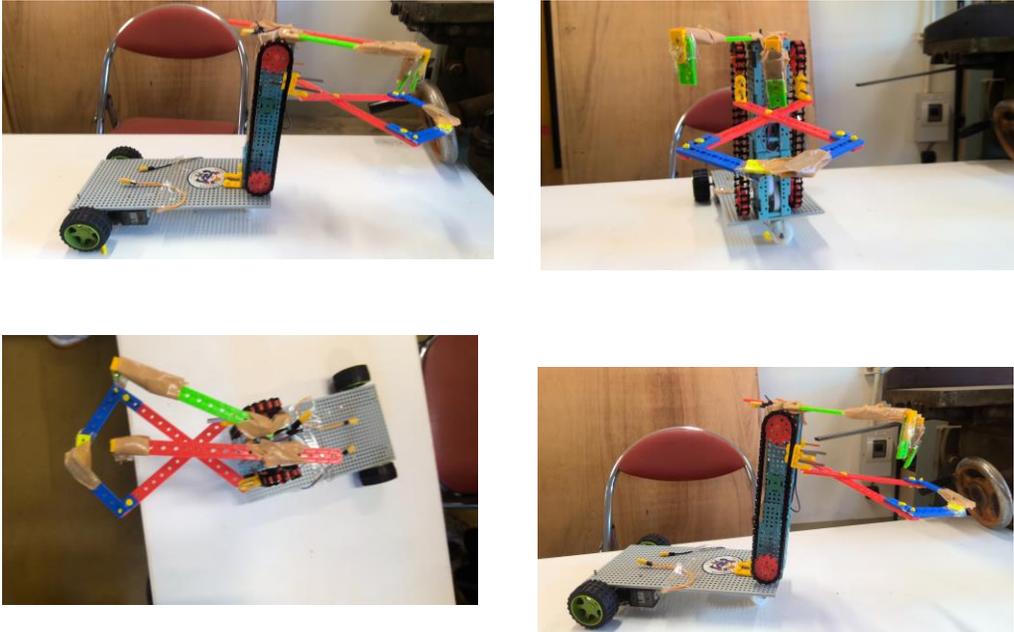


所属団体名 <small>(〇〇県〇〇市立〇〇中学校 〇〇発明クラブ)</small>	埼玉県国立埼玉大学教育学部附属中学校	
ふりがな	こしあんりゅう	
チーム名	こしあん流	
ロボコンルール名称 <small>(URL https://...)</small>	ルールの名称(部門)等: 令和7年度 第25回中学生創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門 <small>(https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R7/R7_kiso.pdf)</small>	
製作期間	西暦 2025 年 6 月頃 ~ 西暦 2025 年 10 月頃	
製作時間 <small>(構想から試作完成までの全ての時間)</small>	10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。	このロボットは、支援物資を一つ一つ確実に運ぶことができます。効率は悪いですが、その分安定していることがメリットとして挙げられます。安定して運ばせるために、支援物資がぎりぎりとおりに、抜けないサイズでリングをしっかりと固定をさせました。 また、しっかりと特定の場所に物資を落とすために、リングの上にも棒をとりつけ、リングが上に動くことによって、物資が棒にあたり、特定の場所に落とすことができます。	
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。	特になし	

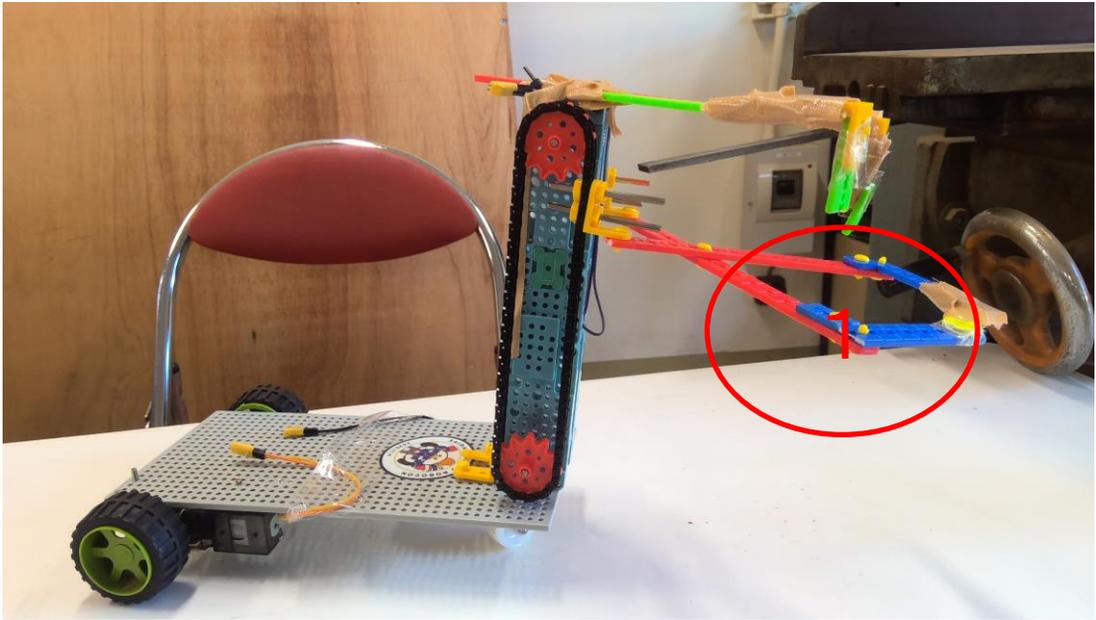
※参考資料が書かれていないなど、未記入の項目がないようにしましょう。

※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。

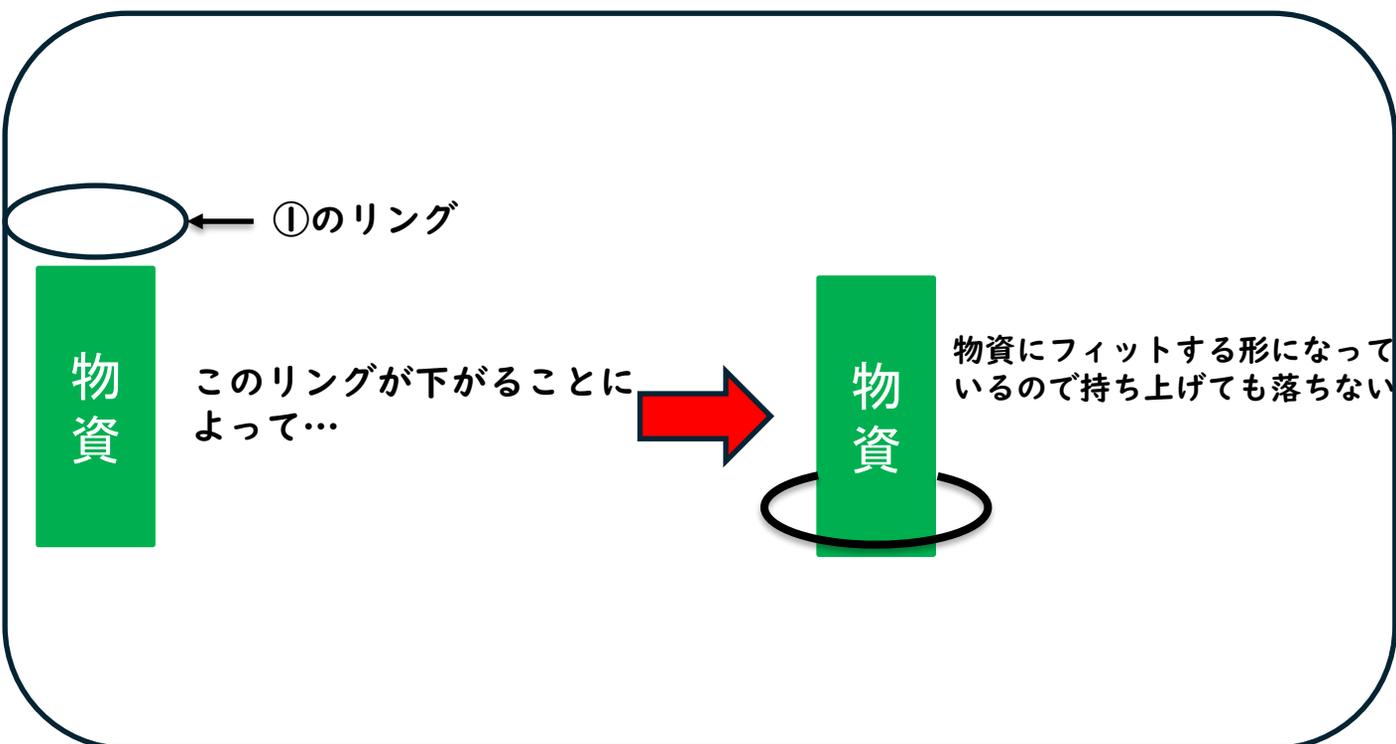
<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/deed.ja>

〈物資を安定した場所に落とす方法〉



こしあん流のロボットは拾い上げた物資を確実に落とすことができます。

まず①では、物資を安定させた状態で上に持ち上げることができます。



〈①・②で工夫した点〉

～①～

・支援物資を**傷つけずに**運びたかった

→リングを金属にすると下げる位置を失敗したときに支援物資が傷ついてしまうと考えたため、プラスチックで作成しました

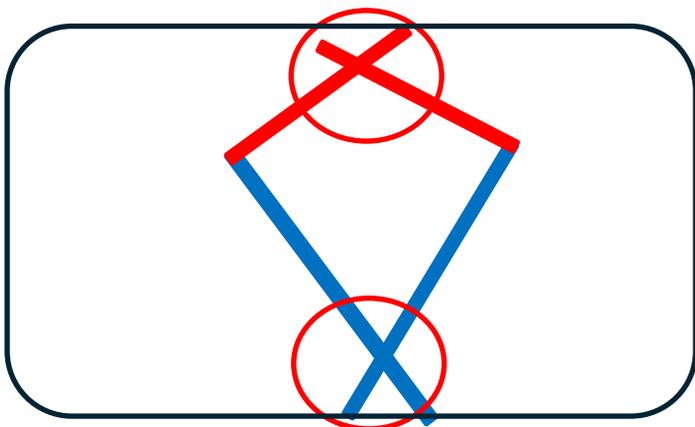
・できるだけ**素早く**運びたかった

→できるだけ素早く運ぶため、ぎりぎりまでリングを大きくしました。

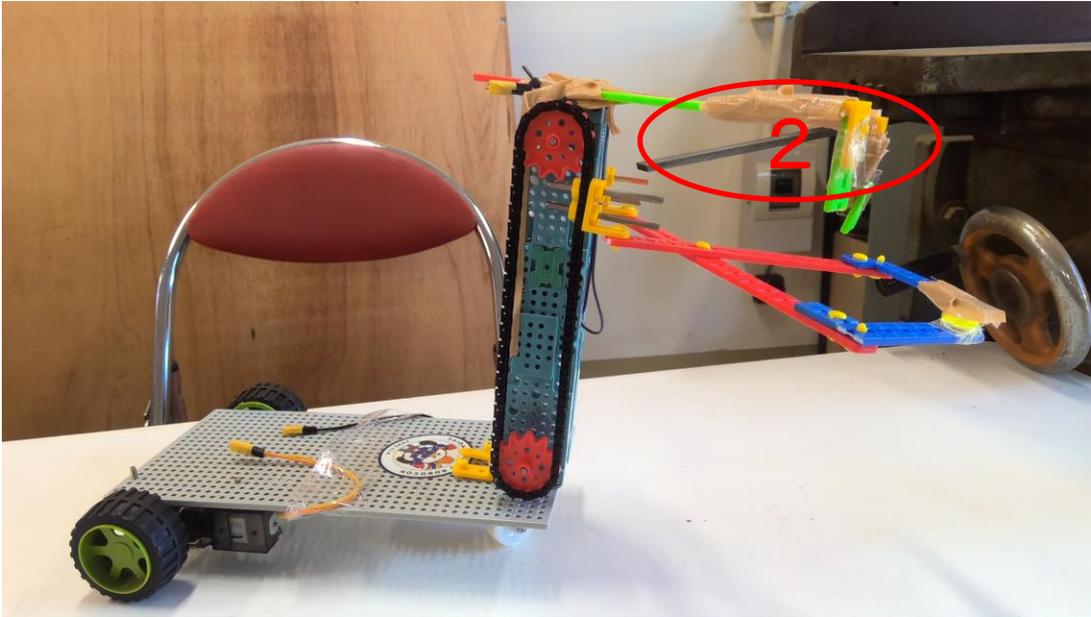
そうすることで一発でリング支援物資がはまる確率が高くなり効率がよくなります。

・できるだけ**素材を強く**したい

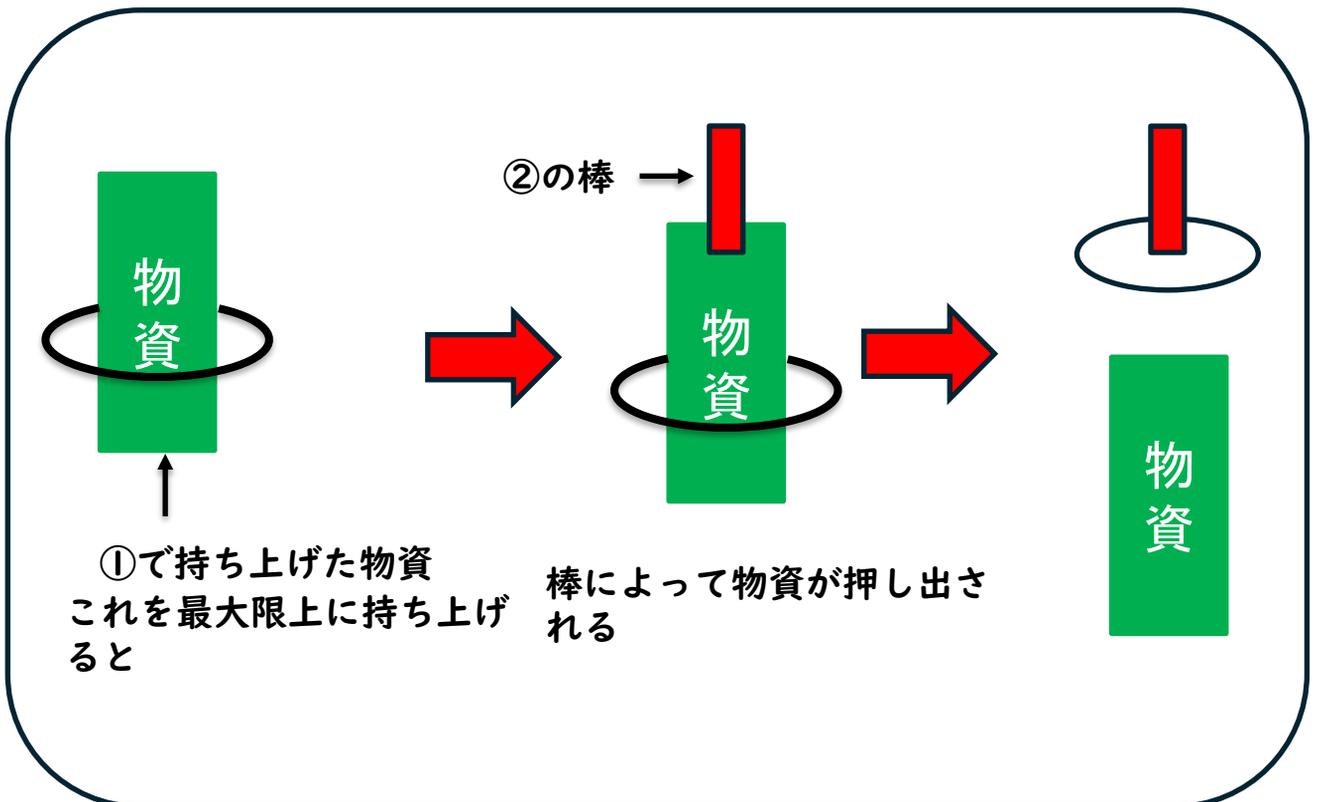
→金属では物資を傷つけてしまうけれど、ただのプラスチックでは素材が軽すぎてしなってしまい、物資を中にはめ込めないという課題がありました、そのため、プラスチックを下記のようにくクロスさせできるだけしならないように強くなるようにしました。



〈物資を安定した場所に落とす方法〉



持ち上げた支援物資を安定させた状態で特定の場所に落とすことができます。



〈①・②で工夫した点〉

～②～

- ・ **確実に**落としたい

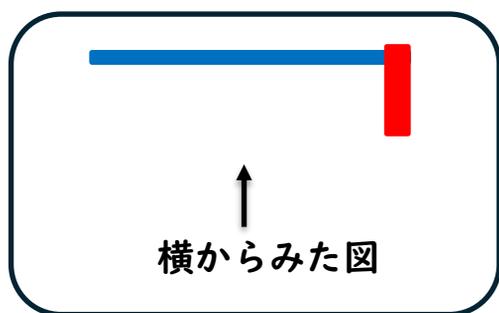
→ぎりぎりの大きさのリングにするとなかなか外れにくくなってしまい、少しの力では外れない。

そこで上の棒を2本にしてより強い力が支援物資にまんべんなく加わるようにした。

- ・ できるだけ**強い力**をかけたい

→確実に落とすために、できるだけ強い力をかけられるように工夫しました。

下記のように棒の先に縦向きに棒を付け、できるだけ強い力が物資に加わるようにしました。



そうすることで、ただの一本の棒にするよりも安定し、できるだけ強い力が加わるようになりました。

- ・ 確実に物資に**あたるようにしたい**

→棒が物資の穴のほうに入ってしまったら、物資を押し出すことができず、それだけでタイムロスになってしまいます。そこで物資の端ぎりぎりに棒が来るように固定することで解決しました。