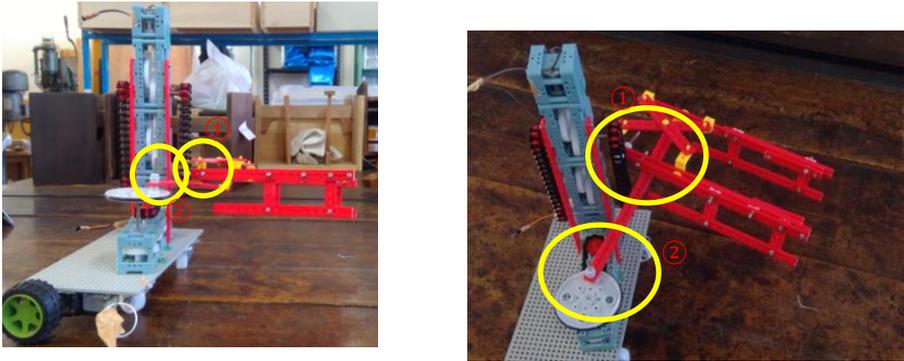


所属団体名 <small>(○○県○○市立○○中学校 ○○発明クラブ)</small>	埼玉県 埼玉大学教育学部附属中学校
ふりがな	きじゅつくらふと
チーム名	GIJUTSU CRAFT
ロボコンルール名称 <small>(URL https://...)</small>	ルールの名称（部門）等：令和7年度 第25回中学生創造アイデアロボットコンテスト 基礎部門 （ https://ajgika.ne.jp/~robo/ru/R7/R7_kiso.pdf ）
製作期間	2025年6月頃 ～ 西暦2025年10月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの全ての時間)</small>	10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。	ギアボックスの歯車の回転によってギアボックスにつながっているチェーンとプーリーが同時に回転することで、物を挟む機構、が上に上がると同時に挟み、その状態からさらに上げるあるいは再度下げると、物資を放すという仕組み。
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。

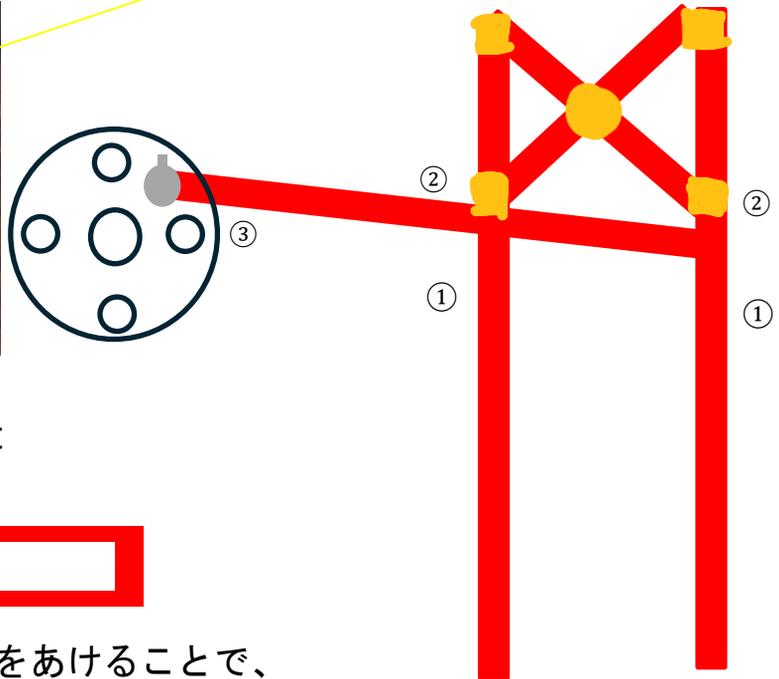
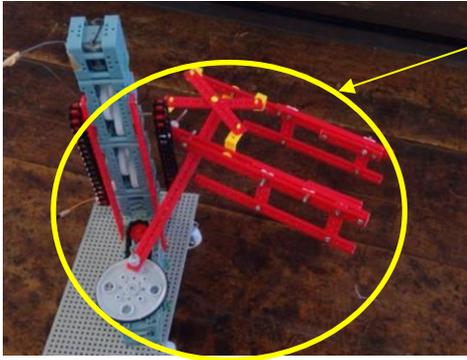
※報告書の2枚目以降にさらに詳しく自由フォーマットで記入しましょう。この表紙を入れて6枚以内で報告書をお願いします。

※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>

①物を挟む仕組み

この部分を上から見た平面図↓



①物を挟むフレームの構造

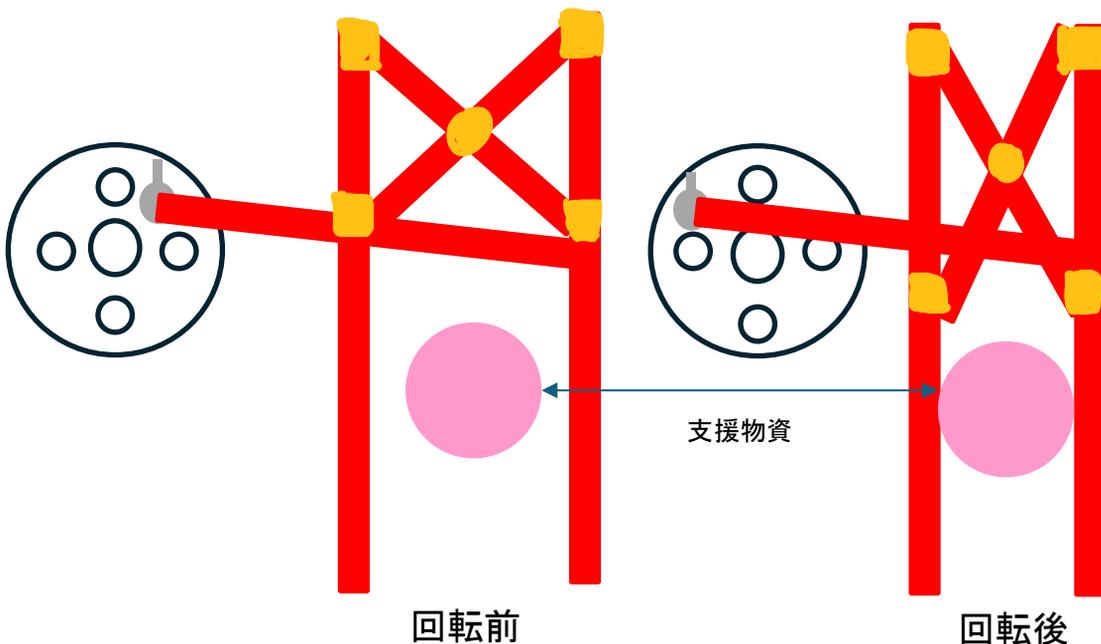
↓①の部分から見た図



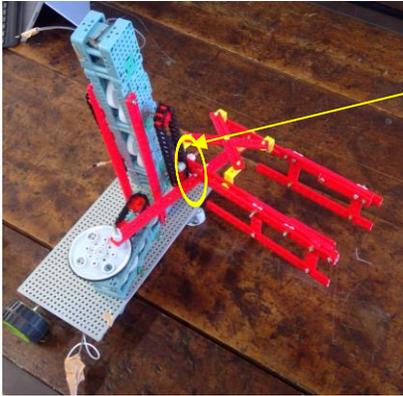
フレームの中間の部分に穴をあけることで、クロスしている②のフレームがそれぞれスムーズに上下に動く

②物を実際に挟む構造

③の部分の実際にプーリーとつながっているフレームがプーリーの回転によって左右に動き、②のフレームが丸の穴が開いた部分の下の方にスライドし、フレーム同士が狭くなって、支援物資を挟み、つかむことができる



②物を上下させる仕組み



①のスライドの赤いフレーム
にチェーンを取り付けた部分

この仕組みがあることでギアボックスの歯車が一回動くだけで、①のものを挟む動きと、②のものを上げ下げする動きを同時に行うことができるので、時間の短縮となり、二つの動きを別々に行う時よりもより多くの支援物資を運ぶことができる

①ギアボックスとチェーンの連動

一番上のギアボックスのモーターが動くことでその下に取り付けられている白い歯車が動き、ギアボックスの外側につけられているチェーンと連動し、チェーンが回転する

②物を実際に上下させる仕組み

①の動きがあることで、ギアボックスの外側についているチェーンが回転する。そのため、チェーンの回転とともに物を挟む装置が上下する

