

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>	千葉県 船橋市立 御滝中学校
ふりがな	わくわくじえのベーゼ
チーム名	ワクワクジェノベーゼ
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 創造アイデアロボットコンテスト 制御部門 https://ajigika.ne.jp/~robo/ru/R7/R7_seigy.pdf
製作期間	西暦 2025年 6月頃 ～ 西暦 2025年 11月頃
製作時間 <small>(構想から試作完成までの全ての時間)</small>	128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。	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 10px;"> 横からのイメージ図 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 10px;"> ベルトコンベアB,Cは連動していて、ワンウェイクラッチを使って、“Aが動いている”と“B,Cが動いている”の2つの動作を切り替えることができる。 </div>
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アイテム（プールスティックとペットボトルキャップ）を取り込む ②アイテムがベルトコンベアまでいき、プールスティックとキャップが上下に分別される ③キャップはボーナススポット、プールスティックはスポットに落ちる
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。	https://www.tamiya.com/japan/products/70249/index.html

※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>

回収機構：ワンウェイクラッチを2つ使用して、ワンモーターで2系統のベルトコンベアを制御できるようにしています。

ベルトコンベアに隙間を作ることによって、ペットボトルキャップを下に、プールスティックを上に分別できます。

このように分別することで、ボーナススポットにプールスティックを入れることができなくなり、ペットボトルキャップを多く入れることができます。

ペットボトルキャップのほうが、体積辺りの得点効率がいいので、このような機構にしています。

制御機構：ライントレースを使っています。