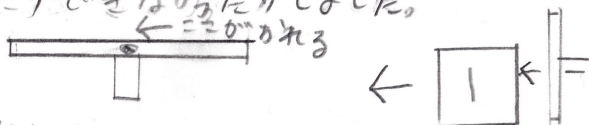


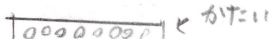
《アームの進化》

①最初は、アームはなくて、ほの階段を使って、おいて車云が落ちるようになっていました。

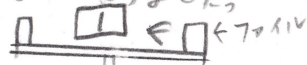
②糸状スローでアームを作りました。つげやすく、ちやうせいにやめたからです。サイコロをおいて回転させるようになって。たけい、真ん中であれやなくてサイコロをおいて回せたりできなりました。



③タミヤのプラスティックアームに作り変えました。かたくて折れないからです。たけい、一か入かてしかサイコロをおいて回せません



④両はしにファイルをおいたものを付けてみました。ともしんするたけい、回せるようにしたからたけい、うすくてすべるので、できる時とできない時がありました。でもサイコロを内に入れて、横に当てて回せるようになりました。



⑤ファイルの上の方にさらに矢短くもめたファイルをおきました。ともしんするのからとびつたできるようにしました。

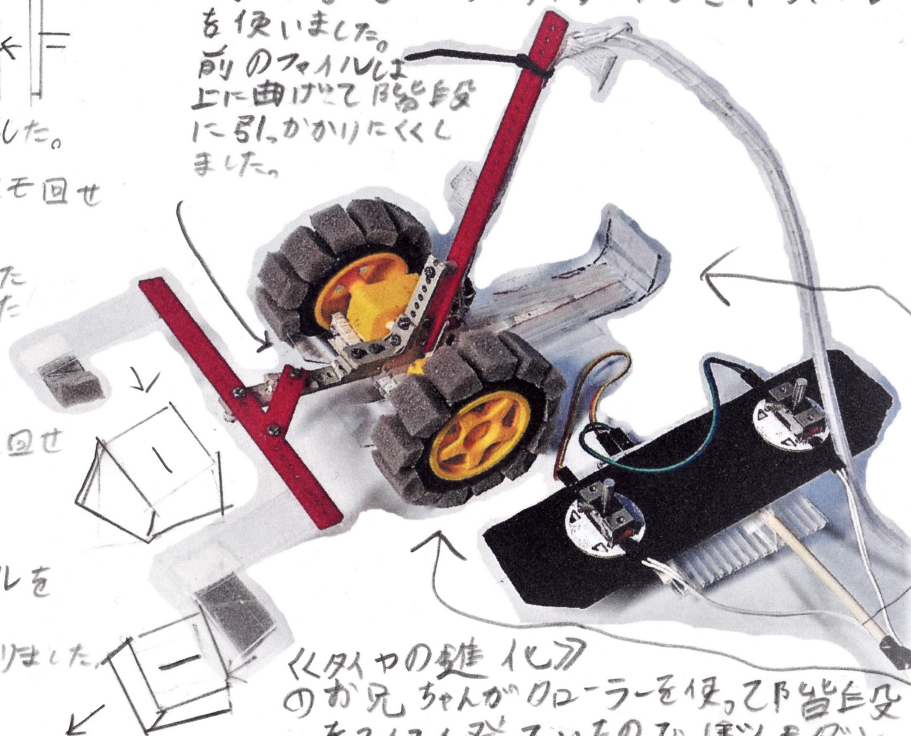


⑥右の外向きファイルの中におきました。さらにすき間テープ(スポンジ)を付きました。右で中にあるサイコロを回すのがとくいだからです。スポンジのガラガラしているところからサイコロに引っかけやすい、ゆるい動きをさせて回しやすいです。左はともしんに特化しました。スポンジを付けたことでサイコロに当たりにくい、サイコロに当たるファイルと、いっしょにちやうせいにねがえる力があるところからかんたんになりました。

《支住・ボネの工夫》

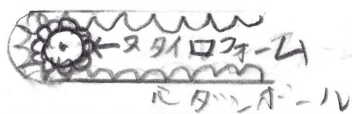
支住

最初は、アームを付けるために立てました。コードがタイヤやアームに引っかからないようにまとめることができました。ボネは速くするための、軽いプラダンを使用しました。さらに、つるつるしてすべりやすい下じきやファイルを使用しました。前のファイルは上に曲げて階段に引っかけやすくしました。



《タイヤの進化》

のかわちゃんからローラーを使って階段をスイスイ登っていたので、ほのモダンボールのボコボコしている部分を使ってローラーを作りました。たけい、ボコボコのところがうまくあみ合わせなくて階段を登れませんでした。



《ロボット名の由来と守束のやりかた》

ほの、工作が大好きです。タミヤのパーツやレゴでロボットを作った経験、ボールやハコなどを使って、ゴムでほうやががががを作れるのも好きです。もっといいものがくりがていする人になりたいです。

今の形になるまでに、6回くらい作り変えました。ほの(しほ)の6号ロボットなのでS6にしました。言葉もエスロクがカッコいいと思ったのでS6にしました。

《しほ》

しほをつける、重りになるので前にたおれたリや後ろにたおれにくくなりました。しほの方を重くしてあるので階段を登る時アームが下がったまま登ります。ともしんして、しほの重りでアームが下がらないのでうまくいけるようになります。

しほの先を曲げました。階段を使って、このしほでおいて落としながらサイコロを回す事ができます。

《コントローラーの工夫》

もちろんコードをまとめたりにするようにしました。

②高いところに登るロボット工作に失敗していた時、タイヤに十字にスポンジを付たり9cm上に登るのに役に立ったので、取り入れてみました。スポンジをつけることにより、スポンジのガラガラが階段に引かれて登りやすいです。

③十字の形からくる、すき間がなくなるように付てみました。十字の時よりも速く上り下りができるようになりました。小回りもできるので、サイコロを右左とコロコロさせることもかんたんにできます。