



・ロボットの特徴

左右4つの足に爪があり、平面や階段を進みやすくした。

・ロボットの技術的な工夫点

最初、結束バンドだけで足を作ったのですが、進むときに結束バンドが曲がってしまったのでいろいろ試した結果、プラスチックのマドラーを結束バンドに取り付け曲がらないようにしました。

次に、平面を進むときに足が滑って前に進まなかったため、足の先にテープで滑り止めをつけて滑らないようにしました。

階段を上るとき、足の先がまるかったため階段を登れなかったためマドラーの先を1個カットして滑り止めのテープをなくして、階段に引っかかるようにしました。結果、階段を登れたうえにカットした爪がサイコロに引っかかり「5」を出しやすくなりました。

・ロボットのアピールポイント

触覚をつけて、見た目を伊勢エビにしたなら「セミエビみたい」と言われたので、名前を「セミエビ ロボ」にしました。