

このロボットの最大の特徴は、ロボットの重さのバランスを取るために、モーターを同じ向きではなく、前後ろ反対にして取り付けたことです。そうすることで重さのバランスを取って、サイコロをひっくり返す為に、後ろにバックすれば頭が下がり、引っ張ってサイコロを転がせるようにしました。

サイコロを引っ掛けるために、胴体の下を通すので、サイコロが行き過ぎでロボットが動かなくなることを防ぐために、胴体の下に、サイコロ避けもつけて行き過ぎても大丈夫なように工夫しました。

こだわったところは、モーターの向きもなのですが、タイヤを工夫しました。階段をスムーズに登れるように、花のような形で作って滑り止めをつけて、どんなところでも走れるようにしました。

僕は、昆虫も好きなのでトンボみたいな形にしました。色は、赤と黒が好きなので、赤い板を探して、タイヤを黒にしてカッコよくしました。昆虫のようにするために、目をナットを使って重さのバランスをとりながら生きているようにしました。