

議事録

基本事項

会議名: 第 1 回 会議
開催日: 令和 5 年 4 月 27 日 (木)
時 間: 13:00 - 16:10
場 所: 基礎実験室
出席者: 工藤, 田尾, 山方
配布資料: なし

議題一覧

1. ロボットシステムの構想(歩き方、避け方)
2. センサの選定

合意事項

1. 4 足自立十字型走行ロボット
 - ・ モータは 1 足 2 個, 合計 8 個
 - ・ 根本は水平(横)回転, 関節は鉛直(縦)回転
2. 障害物のよけ方
 - ・ 旋回ではなく横に避けて、障害物がセンサの対象外から外れたら前に進むようにしたい
 - ・ 超音波センサ HC-SR04
3. 次回会議(予定)は 5 月 11 日(木)
(残課題)
 1. 歩行機構

主な議論

発言内容	(発信者)
1. ロボットの足の機構について <ul style="list-style-type: none">・ 根本と関節に一つずつ、1 足 2 個のモータをつけたい。	(山方)
2. センサの取り付け位置について <ul style="list-style-type: none">・ 一つよりも複数つけた方が障害物の検知が正確に行えるのでは。・ 障害物の高さとしきよさによつてどのように取り付けるかを考える必要がある。	(工藤) (田尾)

アクションプラン・実施状況

アクション項目	担当者	期限	状態	完了日
1. Arduino の復習	全員	5 月 11 日	これから	月 日
2. サーボモータを動かす	全員	5 月 11 日	実施中	月 日
3. センサの取り付け位置について	全員	5 月 18 日	実施中	月 日
4. 歩行アルゴリズムの構想	全員	5 月 18 日	実施中	月 日

今後の予定

	4月 27 日(木)	5 月 11 日(木)	5 月 18 日(木)	5月 25 日(木)
Arduino の復習				
サーボモータを動かす				
センサの取り付け位置決め				
歩行アルゴリズムの構想				
中間発表資料作成				