

## 議事録

## 基本事項

会議名: 第 3 回 会議  
開催日: 令和 5 年 5 月 18 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:

## 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. 足の関節について
  - ・ 筐体と関節の位置は斜めではなく水平にする。
2. 次回会議(予定)は 6 月 1 日(木)  
(残課題)
  1. ロボットの詳細な形

## 主な議論

発言内容	(発信者)
1. 歩行機構・関節について <ul style="list-style-type: none"><li>・ 関節の取り付け位置について、斜めではなく真横で良いと思う。結局重心は変わらない。</li></ul>	(田尾)
2. 筐体について <ul style="list-style-type: none"><li>・ 板をはめ込んで作れるような形にしたい。モータ部分は固定したい。</li><li>・ モータを固定する場合、強度は大丈夫か? 考慮する必要がある。</li></ul>	(山方) (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	完了	5 月 11 日
2. サーボモータを動かす	全員	5 月 11 日	完了	5 月 11 日
3. センサの取り付け位置について	全員	5 月 18 日	完了	5 月 11 日
4. 歩行アルゴリズムの構想	全員	5 月 18 日	完了	5 月 18 日
5. 中間発表資料作成	全員	5 月 25 日	実施中	月 日

## 今後の予定

	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		