様式：PBL-FORM1(v04)

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　議事録番号：R -FM001-

作成日　令和　　5年　5月　18日

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　作成者 工藤 舞子

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 |  |
| * 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。 | （田尾） |
| 1. 筐体について |  |
| * 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。 | （山方） |
| * 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。 | （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 |  |  |