

第12回プロジェクト会議 議事録

文責：須田

1.日時 2020年6月26日16:30～

2.場所 Zoom、Discord

3.参加者 伊藤壺、奥村輝、小山内駿輔、木島拓海、須田恭平、田澤卓也、對馬武郎、普久原朝基、藤内悠、宮嶋佑、山本侑吾、三上貞芳先生、鈴木昭二先生、高橋信行先生

※()は欠席

4.決定事項

- 各グループの来週の登校日時

5.議論内容

- 現時点の進捗の共有

Group 1（伊藤、藤内、木島、宮嶋）

- 動きをメインにする
- 腕・足のぶらつき動作フロー
 - Be@brickを参考に、腕の角度は-30~45度で動かす
- 思考開示動作フロー
 - おすすめの商品(吹き出しのようにして動画を流す)
 - これ食べたいなあ(複数の画像を表示)
 - だれか気づいて！
- 挨拶動作フロー
 - 赤外線センサ（仮）で目の前で人が停止している場合に開始
 - 腕角度は120度
- 頭をなでられた動作フロー
 - 省電センサによって接触を検知
 - ありがとう・照れるの動作
- 意見を聞きたい箇所
 - 腕を上げるときに腕の角度をどう自然に見せる。片腕の軸を傾けることによる動作
 - 小さいサーボ2つで作れそうな感じはする
 - 去年は台を粘土で試作していた
 - スチロールを削るなどして、加工しやすいもので試してみる。工房から入手できるかもしれない。
 - 2軸モータを検討したがあんなに大きなものを使えるのか
- 来週やること
 - 首の動きを複雑化させるにあたって3次元に360度回転できる案を提案する
 - 学習計画、どのツールを用いて進めるか
 - ギア・CADは連携が大前提
 - モノがないなら実際におもちゃ屋さんに見に行く

Group 2（奥村、須田、對馬、山本）

- CADの学習を各自で行っていた
- 登校時間の調整

Group 3（小山内、田澤、普久原）

- いらっしゃいませ・ありがとうございますの判別方法(Bluetooth)
 - 外から店内に入りロボット前を通り過ぎた人を検知
 - 感染者確認アプリの影響でBluetoothをONにしている人が増加している
- ロボットの動き・シナリオ
 - お客さんが前にいないときの動き・発話の具体的な案
 - アピールの動作。機構については未定
 - ロボットの外観を中間発表までに目標として
 - 足のブラブラの表現方法
 - クランクみたいなので回す方法
 - 動作音が気にならなくていい
- 中間発表について
 - プロジェクト紹介文を300文字で書く必要あり
 - 動画は3グループリレー方式で
 - メインポスターの作成は各グループごとにセクション+全体としての話のセクションを入れる必要あると思う
 - 目的・どう達成するか・何の意味があるのか、Slackで入れたいキーワードを募集→それらを伊藤くんがまとめて全体へ提案
 - メインポスターの作成は、プロジェクト紹介文はかぶるところもあるが、
 - それぞれのグループの売り、機能面でピックアップした点、放棄した点をマストで入れるような感じでプレゼンテーションファイルも作成する
 - まずは300字の紹介文を詰める

6.次回までにやること

- グループ週報、個人週報の提出[締切:6/30(火)22:00]
- プロジェクト紹介文に書く内容(目的・手段・意味などのキーワードだけでも可)をSlackで案を出す

7.次回会議日程

日程：2020年7月1日（水）16：30～

場所：Discordにて各グループで話し合い、16:30からZoomで全体共有

内容：今回と同じ