

# 2019 年度ロボット設計製作特論

## 発表後グループレポート

### 発表タイトル：ハンコを押すロボット

提出日 2019 年 12 月 3 日

1976007 加藤祐介    1976010 鍬形篤史  
1976016 柴田生弥    1976019 島田拓海

## 1 概要

本レポートは 2019 年度のロボット設計製作論における C 班のグループレポートである。本講義課題は、音楽を扱うものまたは  $A + B = C$  を実施するロボットの製作を目的としたものである。C 班はハンコを押すロボットを製作する（以下本プロジェクト）。

本レポートでは、

- 背景
- 目的
- メンバー構成と役割分担
- 開発方法
- ロボットの構成
- 活動記録
- 活動支援金の支出明細

についてまとめる。

## 2 背景

「ハンコ」の役割として”確かにこれに同意した”という意思表示の証拠として使われる認印がある。使用用途は様々で、郵便物や宅配物の受け取り、申請書、請求書、領収書などへの捺印がある。許可証をたくさんハンコを押すのが面倒。ロボットで簡単にロボットが押せる。

## 3 目的

簡単にハンコを押してくれるロボットの設計製作をおこなう。

## 4 メンバーの構成と役割分担

本プロジェクトのメンバーは 3 つの研究室のメンバーによって構成されており、各々の専門分野を持っている。ロボットを開発するにあたり、表 1 のような構成で担当を決定した。

表 1 Division of roles

学生番号	名前	担当箇所
1976007	加藤祐介	リーダー，ソフトウェア実装
1976010	鍬形篤史	メカ設計，ソフトウェア実装
1976016	柴田生弥	ソフトウェア実装
1976019	島田拓海	メカ設計，メカ製作

## 5 方法

週に一回ミーティングをおこない，タスク管理をしたよ．

## 6 ロボットの構成

### 6.1 メカニズム

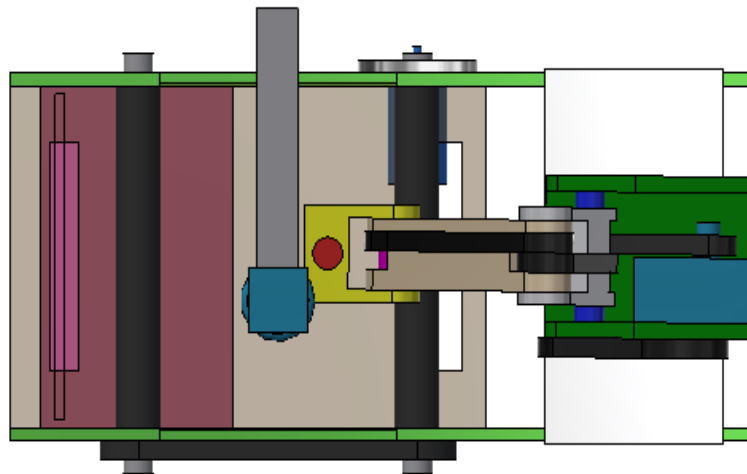


図 1 適当

### 6.2 回路とソフトウェア

## 7 結果

こんな感じのできたよー

## 8 活動記録

## 9 活動支出金

表 2 Division of roles

購入日	金額	商品名	型番	URL
11/1	¥8,335	サーマルプリンタ		URL
11/18	楢形篤史	名前	名前	メカ設計, ソフトウェア実装
1976016	柴田生弥	名前	名前	ソフトウェア実装
1976019	島田拓海	名前	名前	メカ設計, メカ製作
11/1		名前	名前	URL