



## 電子情報工学演習 ロボットプログラミング 課題レポート

学科		学年		クラス	
----	--	----	--	-----	--

氏名		学生証 番号																		
----	--	-----------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

提出日		年		月		日	
-----	--	---	--	---	--	---	--

<b>ロボットの特徴</b> (機能・特徴を箇条書きで5点程度列挙する)
(1)
(2)
(3)
(4)
(5)
(6)
(7)

<b>ロボットの構成</b>	
スケッチを描く(または、スケッチを貼る、写真を貼る)	<b>基本形状</b> (車型、人型、アーム型、...)
	<b>主要構成部品</b> (使用したアクチュエータやセンサに○) <input type="checkbox"/> モーター( 個) <input type="checkbox"/> サウンド <input type="checkbox"/> ランプ( 個) <input type="checkbox"/> 超音波センサ <input type="checkbox"/> 光センサ <input type="checkbox"/> タッチセンサ <input type="checkbox"/> 音センサ <input type="checkbox"/> 回転センサ( 個) ※モーターに付属

※本レポート用紙をコピーして使用してよい。1ページ目はこの書式を用いること。2ページ目以降は市販のレポート用紙などを使用してもよい。手書きでもパソコンで作成してもよい。ファイルはインターネットからダウンロードできる。アドレスは <http://www.ritsumeai.ac.jp/se/re/izumilab/lecture/12robo/>

## プログラム

RoboLab のプログラムを印刷して貼る

## **1. ロボットの特徴に関する説明**

(機能、長所、独自の工夫、アイデア、苦労した所などをアピールする)

## **2. ロボットの構成に関する説明**

(使った部品や形状、取り付け方法などを説明する。構造で工夫した点などを述べる。)

### 3. ロボットのプログラムに関する説明

(動作の流れ説明する。プログラムで工夫した点などを述べる。)

### 4. 感想