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

ホチキス

左上

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 学科 |  | 学年 |  | クラス |  |

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 氏名 |  | 学生証番号 |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

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

|  |
| --- |
| ロボットの特徴（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) |

|  |  |
| --- | --- |
| ロボットの構成 |  |
| スケッチを描く（または、スケッチを貼る、写真を貼る） | **基本形状**（車型、人型、アーム型、…） |
| **主要構成部品**　（使用したアクチュエータやセンサに○） |
| 〔　〕モーター（　　個） |
| 〔　〕サウンド |
| 〔　〕ランプ（　　個） |
| 〔　〕超音波センサ |
| 〔　〕光センサ |
| 〔　〕タッチセンサ |
| 〔　〕音センサ |
| 〔　〕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.ritsumei.ac.jp/se/re/izumilab/lecture/13robo/

|  |
| --- |
| 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

５．参考資料