



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	
-----	--	---	--	---	--	---	--

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.ritsumeai.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