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

左側を

綴じる

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| クラス |  | ロボット  番号 |  | 氏名 |  | 学生証  番号 |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

|  |
| --- |
| ロボットの特徴（機能・特徴を箇条書きで3～5点列挙する） |
| (1) |
| (2) |
| (3) |
| (4) |
| (5) |

|  |  |
| --- | --- |
| 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** |
| モーター （　　個） |
| サウンド |
| ランプ （　　個） |
| 超音波距離センサ （　　個） |
| 光センサ （　　個） |
| タッチセンサ （　　個） |
| 音センサ （　　個） |
| 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/18robo/

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| ※教員記入欄 | | 受領日 | 再提出  受領日 |
| 体裁 | 〔　〕綴じ（ホチキス）が雑 〔　〕のりづけが雑  〔　〕文字が読めない・汚い 〔　〕書き方が乱雑 | | |
| 文章 | 〔　〕誤字脱字が多い 〔　〕日本語用法の誤り、稚拙な表現  〔　〕文章量が少なすぎる 〔　〕筋道がたっていない、構成・展開が混乱している | | |
| 内容 | 〔　〕内容が信用できない 〔　〕創意工夫した所・アピールポイントが不明  〔　〕完成度が低い 〔　〕盗用の疑い、必要な参考資料が引用されていない | | |

|  |
| --- |
| プログラム |
| 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（概要）

（機能、長所、独自の工夫、アイデア、苦労した所などを簡潔にアピールする）

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

２．ロボットの構成に関する説明（機械的特徴）

（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（ソフトウェア的特徴）

（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

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………

…………………………………………………………………………………………………………