

## 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

クラス	ロボット 番号	氏 名	学生証 番号																	
-----	------------	--------	-----------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

### ロボットの特徵 (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.ritsumeai.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 〔 〕 文字が読めない・汚い	〔 〕 のりづけが雑 〔 〕 書き方が乱雑	
文章 〔 〕 誤字脱字が多い 〔 〕 文章量が少なすぎる	〔 〕 日本語用法の誤り、稚拙な表現 〔 〕 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 〔 〕 完成度が低い	〔 〕 創意工夫した所・アピールポイントが不明 〔 〕 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、苦勞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

.....

.....

.....

.....

.....