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 |  |

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

|  |  |
| --- | --- |
| 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 |

ワープロ等での作成を推奨する。ファイルは <http://www.ritsumei.ac.jp/se/re/izumilab/lecture/22robo/> からダウンロードできる。１ページ目はこの書式を用いること。２ページ目以降の形式は自由だが、項目はこの例の通りとすること。

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| ※教員記入欄 | 受領日 | 再提出受領日 |
| 体裁 | 〔　〕綴じ方が雑 　　　　　〔　〕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たものまたは画面保存したものを貼る)

１．ロボットの特徴に関する説明（概要）

（開発の狙い、機能、特徴を概説し、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。分量は、手書きなら半ページ、ワープロなら1/4ページ程度を目安とする。）

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。分量は、手書きなら半ページ、ワープロなら1/4ページ程度を目安とする。）

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）

（動作の流れを説明する。プログラムで工夫した点などを述べる。分量は、手書きなら半ページ、ワープロなら1/4ページ程度を目安とする。）

４．感想

５．参考資料