

# 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
-----	------------	--------	-----------

<b>ロボットの特徵</b> (機能・特徴を箇条書きで 3~5 点列挙する)
(1)
(2)
(3)
(4)
(5)

<b>ロボットの構成</b>	
(スケッチを描く(または、スケッチを貼る、写真を貼る))	<b>基本形状</b> (車型、人型、アーム型、…)
	<b>使用構成要素に☑</b> <input type="checkbox"/> L モーター <input type="checkbox"/> M モーター <input type="checkbox"/> ライトマトリクス <input type="checkbox"/> 距離センサ <input type="checkbox"/> カラーセンサ <input type="checkbox"/> 圧力センサ <input type="checkbox"/> その他(                      ) <input type="checkbox"/> その他(                      )

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/23robo/> 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。

## プログラム

(プログラムを画面保存したものや印刷したものを貼る)

## 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、苦勞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