

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)

- (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

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	<input type="checkbox"/> 紹介方が雑	<input type="checkbox"/> 文字が読めない・汚い	<input type="checkbox"/> 書き方が乱雑
文章	<input type="checkbox"/> 誤字脱字が多い	<input type="checkbox"/> 日本語用法の誤り、稚拙な表現	
	<input type="checkbox"/> 文章量が少なすぎる	<input type="checkbox"/> 筋道がたっていない、構成・展開が混乱している	
内容	<input type="checkbox"/> 内容が信用できない	<input type="checkbox"/> 創意工夫した所・アピールポイントが不明	
	<input type="checkbox"/> 完成度が低い	<input type="checkbox"/> 盜用の疑い、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