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、…） |
| **使用構成要素に☑** |
| □ Lモーター |
| □ Mモーター |
| □ ライトマトリクス |
| □ 距離センサ |
| □ カラーセンサ |
| □ 圧力センサ |
| □ その他（　　　　　　　　　　　　　） |
| □ 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