

電気電子計測・レポート

以下の1.~4.について、詳しく説明して報告しなさい。できる限り図やイラストなどを使って、わかりやすく説明してください。

【注意】 テキストや参考書、Web サイトや他人のレポートのコピーは**厳禁**。
(コピーして作成した場合は、採点0点)

1. 視覚センサ、聴覚センサ、味覚センサの(1)構造,(2)動作原理,(3)利用方法について報告しなさい。(10点)
2. ロボットにおけるセンサの役割について、センサの種類ごとにまとめて報告しなさい。(10点)
3. 積分方式 A-D 変換器の1種類として V-F (電圧・周波数) 変換形 A-D 変換器がある。この A-D 変換器の(1)回路概要(ブロック)図,(2)動作原理,(3)特徴,(4)利用方法について報告しなさい。(10点)
4. ロボットにおける D-A 変換器の利用について報告しなさい。(10点)

レポート提出要綱

*A4 版レポート用紙 (文字は横書き)、両面使用可

*パソコン使用可

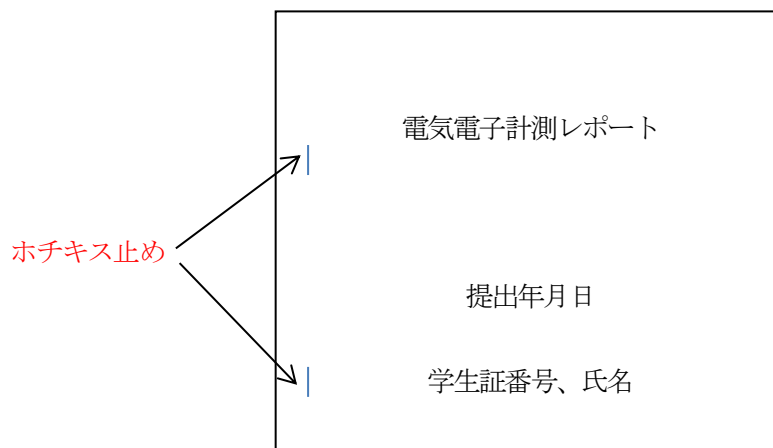
*左端2か所ホチキス止め (以下の表紙作成例参照)

*表紙は以下の通りに作成する《これ以外の表紙では、受取不可または採点不可》

*〆切日は7月19日(木)4時限終了(17:00)までに、小林へ手渡し(厳守)《この日時以降は受け取れません》

*最終ページに、参考文献名、参考 Web サイトの URL を記載する

*質問などは、mail to : masaru@keyaki.cc.u-tokai.ac.jp へお願いします



レポートの採点(50点満点)

*提出点 : 5点 ※締め切りまでに提出した時

*書式点 : 5点 ※表紙の作り方や閉じ方、誤字脱字、文字の丁寧さなど

*1.~4.の内容 : 10点×4=40点