

2021年度 日本工学院八王子専門学校	
ロボット科	
プログラミング 2	
第 4 回	ロボットの仕様：ロボットの仕様を理解する
第 5 回	開発環境：プログラムの開発環境を理解する
第 6 回	モータ制御：前進、旋回、停止のプログラムが書ける
第 7 回	タッチセンサ：タッチセンサの反応に応じてモータの回転、停止ができる
第 8 回	超音波センサ：障害物までの距離を計測してロボットの動作に反映できる
第 9 回	ジャイロセンサ：ロボットの姿勢を制御できる
第 10 回	タスク処理：同時に複数のタスクを実行できる
第 11 回	操作ボタン制御：ロボットの操作ボタンに応じた動作ができる
第 12 回	LCD、サウンド制御：液晶に情報を表示したり、音を出すことができる
第 13 回	状態遷移図：処理の流れを状態遷移図で記述できる
第 14 回	ロボット競技：競技内容に沿った制御プログラムが作成できる
第 15 回	まとめ：全体のまとめ