

2021年度 日本工学院八王子専門学校	
ロボット科	
マイコン2	
第4回	マイコンボードとポート接続：マイコンボードの接続ポートを選定できる
第5回	マイコン周辺回路：周辺回路の設計ができる
第6回	レイアウト、配線：基板の配線ができる
第7回	要求仕様：ソフトウェアの要求仕様が理解できる
第8回	制御：センサやモータの制御信号が理解できる
第9回	状態遷移図：ソフトウェアの状態遷移図が書ける
第10回	NSチャート：NSチャートで状態遷移表が書ける
第11回	プログラムサンプル解説1：サンプルプログラムが理解できる
第12回	プログラムサンプル解説2：サンプルプログラムが理解できる。B票の使い方が理解できる
第13回	高度なプログラム：PWM制御による直進性の向上、緻密な土俵際の処理ができる
第14回	センサ追加：床センサやPSDセンサを追加して機能向上できる
第15回	まとめ：全体のまとめ