

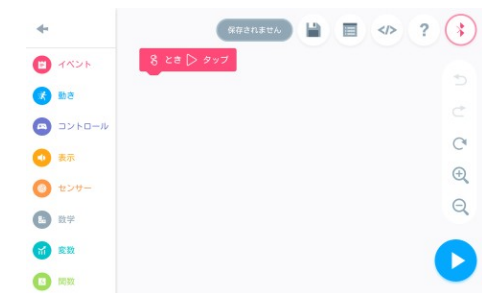
ロボットプログラミング入門

(jimu Karbot 使用)

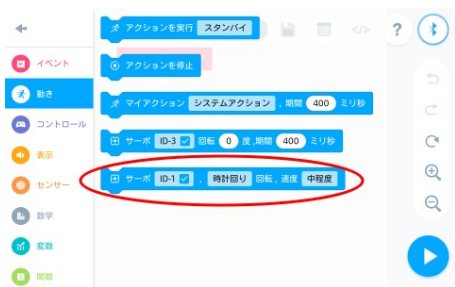
1. まず、メニューからコーディングを選ぶ



2. 新しくプログラムを作る画面



3. 「動き」をえらぶ (タップ)
サーボ ID-1 (車輪1) をえらぶ



4. ID-1 をタップ



5. ID-2 も選ぶ (タップ)



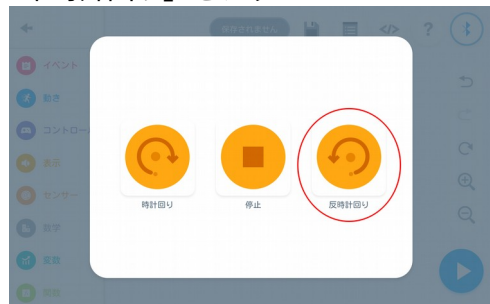
6. OK をタップ



7. ID-1 の「時計回りをタップ」



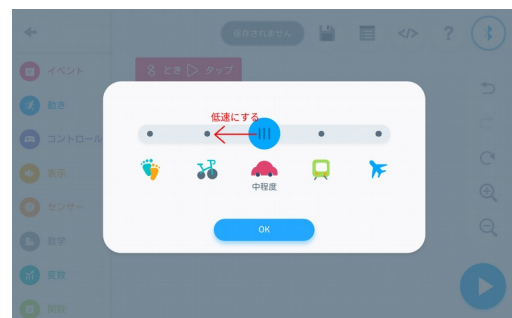
8. 「半時計回り」をタップ



9. ID-1 の速度「中程度」をタップ



10. 速度が速すぎるので、低速にする。



ID-2 (車輪2) のサーボも同じ速度にする。

- 1 1. 上の赤い「とき▷タップ」にくっつける。
※ドラッグ（指で押しながら動かす）



- 1 2. コントロールをタップ
そして、待つ（5）秒をタップ



- 1 3.



- 1 4. 下にくっつける



- 1 5. コントロールから「アクションを停止」を選んで、下にくっつける。



- 1 6. 右下の実行ボタンを押すと、
ロボットは前へ5秒動いて止まる。

このようにして、ロボットの動きをあらかじめ決めておいて、動かすことができる。

下は、3秒前進して、左へ19度回転しながら3秒動いて、その後その方向にまっすぐに5秒進んで止まるプログラム（コードとかスクリプトとか言うこともある）である。



音を出したり、前に障害物があれば、動きをかえることもできます。

いろんな動きを工夫して、プログラムを作ってみよう。

<練習問題> れんしゅうもんだい

うまくできたらシールをもらって、
きろく表にはりましょう。

- [1] ロボットを組み立てる
- [2] 3秒前進して止まる
- [3] 5秒前進して、2秒バックする
- [4] 円をかくようにいっしゅう回る
- [5] 右や左に曲がりながらすすむ
- [6] 障害物（しょうがいぶつ）があったらサイレンをだして止まる。
- [7] 障害物をさけて進む。
- [8] 自分で考えたオリジナルな動き

