IchigoJam はじめのいっぽ

LEDをひからせよう

エンター

LED1

LED1、と、おして「enter」キー

LEDをけそう

ニュー ぎょうのおわりで、エンターキー

コンピューターに「まて = WAIT (ウェイト)」

WAIT180

WAIT180で3びょうまつ。WAIT60だと?

WAIT60

LEDを1びょうひからせる(コロンでつなぐ)

LED1:WAIT60:LED0

カーソルキーのうえキーを2かいおす みぎキーを10かいおして、0のばしょまでうごかす BackSpace (バックスペース) キーで6をけす 18とうち、さいごにエンターキー

LED1:WAIT180:LED0

LEDをてんめつさせよう

(くうはく=スペースキー、まんなかのながいキー)

1 LED1:WAIT10 2 LED0:WAIT10 3 GOT01 RUN

ひだりうえのESC(エスケープ)キーでストップ RUNのかわりに、F5キーでもOK!

プログラムをかいぞうしよう

■ I S T リスト、F4キーでもOK!

はやくてんめつさせるにはどこをかえるといい? かえたら、かえたぎょうで、エンターキー

つくったプログラムを、ほぞんしよう(0~3の4つ)

S月WE┛ セーブ、F3キー、0でもOK!

スイッチをきっても、もとどおり

L □ 月 Ⅱ ⊡ ロード、F2キー、0でもOK!

つぎのプログラムをはじめるまえに

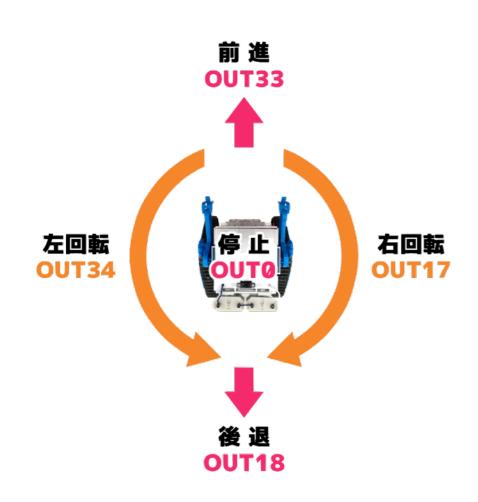
NEW

ニュー



https://ichigojam.net/

ロボットプログラミング with IchigoJam & カムロボ



10 OUT33:WAIT120:OUT0 20 OUT17:WAIT120:OUT0 SAVE

10 前進。2秒まつ。停止20. 右回転。2秒待つ。停止0番に保存(EEPROMの先頭に保存)

光センサーのつかいかた



10 OUT33

20 IF ANA(2)<600 CONT

30 OUT0

10 前進

20. もし右センサーが600未満 ならくりかえし

30 停止

10 OUT33

20 IF ANA(0)>600 CONT

30 OUT0

10 前進

20. もし 左センサーが600を超える ならくりかえし

30 停止