

IchigoJam はじめのいっぽ

LEDをひからせよう

LED1

LED1、と、おして「enter」キー

エンター

LEDをけそう

LED0

ぎょうのおわりで、エンターキー

コンピューターに「まで = 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 GOTO1
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

LIST

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）

SAVE0

セーブ、F3キー、0でもOK！

スイッチをきっても、もとどおり

LOAD0

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

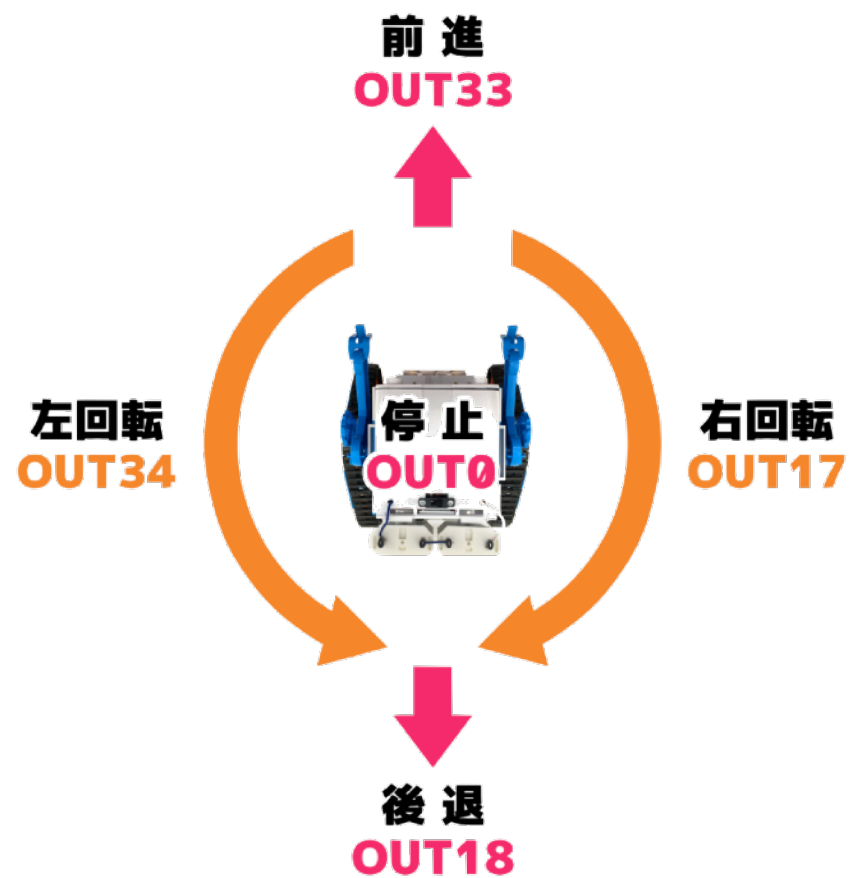
NEW

ニュー



<https://ichigojam.net/>

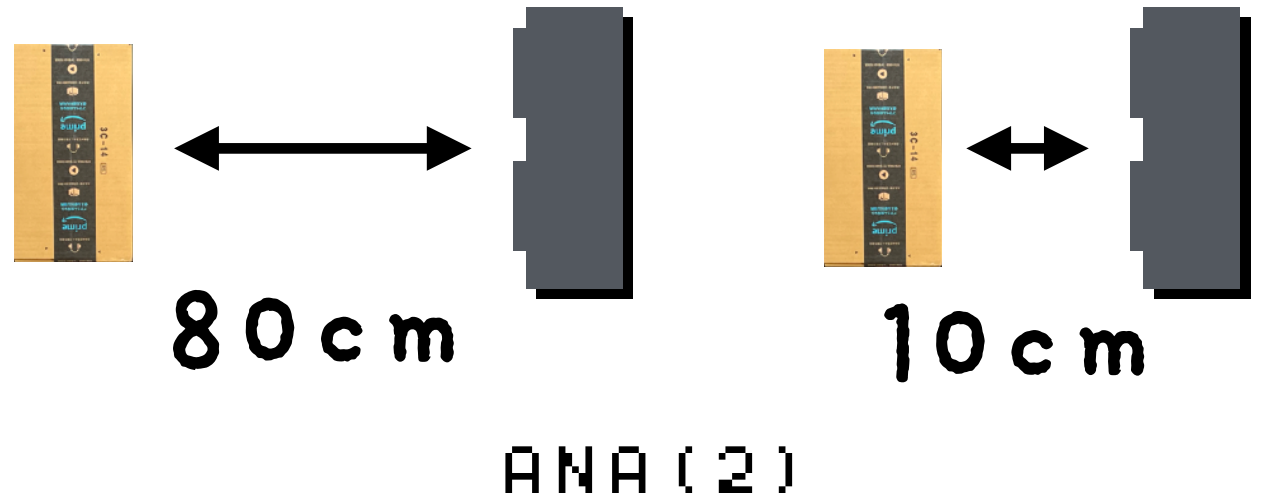
ロボットプログラミング with IchigoJam & カムロボ



```
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）

とおい 100 ~ ちかい 900



```
10 OUT33  
20 IF ANA(2) < 800 CONT  
30 OUT0  
SAVE
```

10 前進
20. もし センサーが800未満 なら 20へ
30 停止