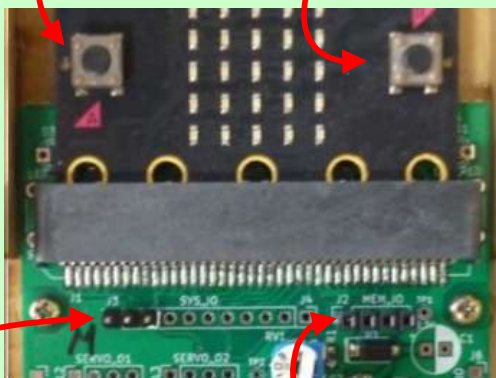
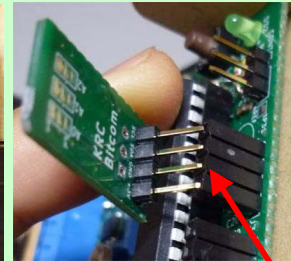


- ・コントロールパッドでロボットを操作
- ・ロボットの操作をメモリーカードに記録
- ・メモリーカードに記録した通りにロボットを動かす
- ・もう1つのmicrobitから無線で操作

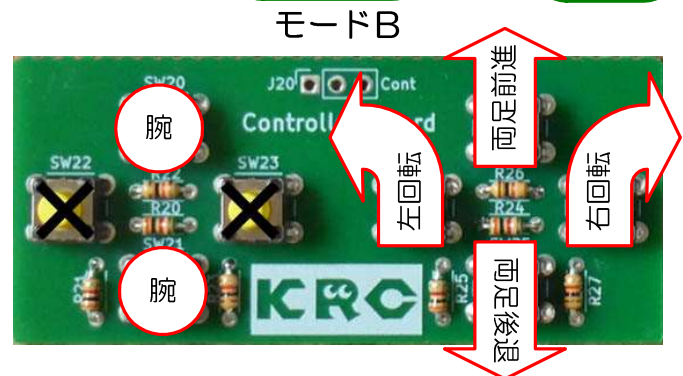
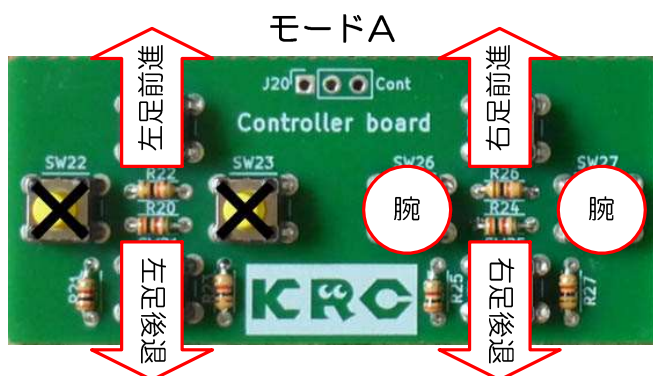


●メモ리카ード接続端子



マークを合わせて
コントロールパッ
ドを接続

モードA → 押す → モードB → 押す → モードC → 押す → 戻る
くりかえし



通常操作 → 押す → 再生選択中 → 押す → 記録選択中 → 押す → 戻る / くりかえし

再生中/記録中に右ボタンを押すと再生停止/記録停止

3秒後 → P点減 再生中

3秒後 → R点減 記録中

点減中に操作を記録します

押す

注意事項

★この手順でロボットを動かすには、microbitに専用アプリケーションを書き込んでおくことが必要です

microbit-krc_robot.hex を書き込んでください

講習などで、自分のプログラムを書き込んでしまった場合は、専用アプリケーションを書き直す必要があります

●無線による操作を行いたい場合、もう1台microbitが必要になり、無線操作アプリケーションを書き込んでおくことが必要です

モードCは無線から再生指示だけを行う特別なモードなので、通常は使いません
使う場合、無線側のmicrobitで以下の操作することで、再生・停止ができます

無線コントローラのボタンA→再生開始

無線コントローラのボタンB→再生停止

○無線を使うための設定変更など

電源ONしたときに、無線のチャンネルが表示されます

コントローラでも表示されますので、同じ番号に設定します

本体の無線チャンネルの設定はボタンABを同時に押す。押すたびに番号が変わるので、目的の番号で、押すのをやめると設定されます。