

KRC拡張ブロック追加方法

あらかじめMicrosoft Storeで「make code」で検索して[make code for micro:bit]をインストールする。

拡張プログラム

- Microbitでのプログラミング用:
microbit-pxt-krc-motor-easy.hex
- コントローラー制御・ティーチング用（通常プログラム）：
microbit-KRC_robot_.hex
（microbit-krc_proto2_ext_dance_ver_1.hex）
- 無線通信用操作用:
microbit-krc_radio_controller.hex

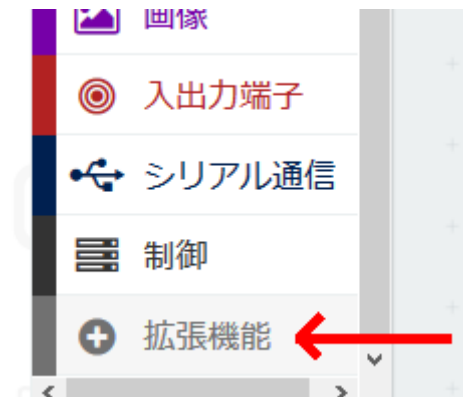
Microbitでのプログラミング用ライブラリー

1. KRC_Libraryホルダーにある「microbit-pxt-krc-motor-easy.hex」を自分のPCにコピーする。

[KRC Library](#)

※このファイルをドラッグアンドドロップで読み込ませないでください!

2. makecodeを立ち上げ、拡張機能を押す



3. 拡張機能の一番下にスクロールし「ファイルを読み込む」を押す
※一番下にあります。



4. 「参照」を押してコピーした「microbit-pxt-krc-motor-easy.hex」ファイルを指定して、つづけるを押す



5. KRCTOOLブロックが追加されます

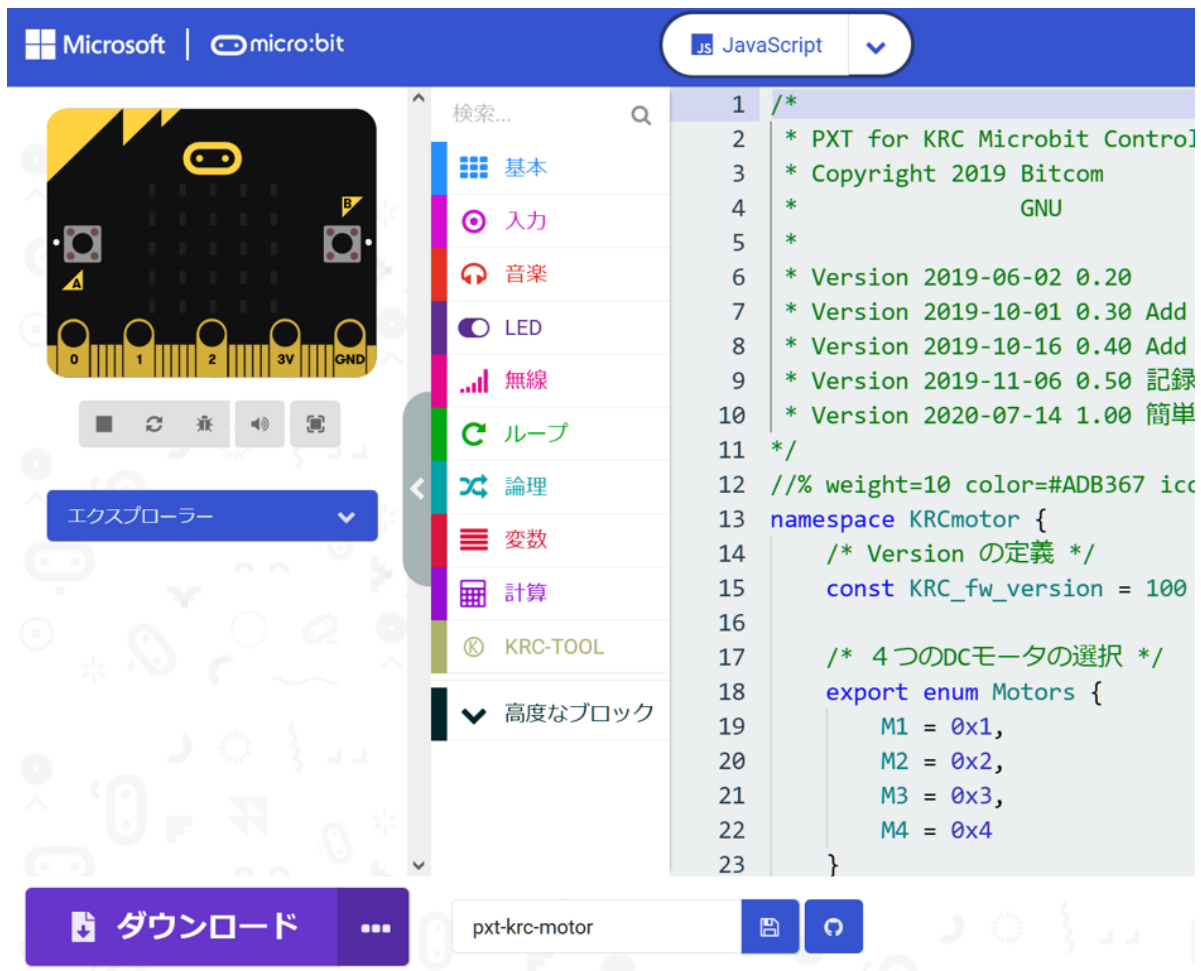


★注意事項

アプリまたはオンラインエディタの最初で、「microbit-pxt-krc-motor-easy.hex」を開いてしまうと、ブロックの開発モードになってしまい、通常のブロック利用ができません。
必ず新しいプロジェクトで開いたあとで、「拡張機能」→「ファイルを読み込む」から開いてください。



もし、下記のようになってしまったら、再度新しいプロジェクトを開いて上記の手順通りに行ってください。



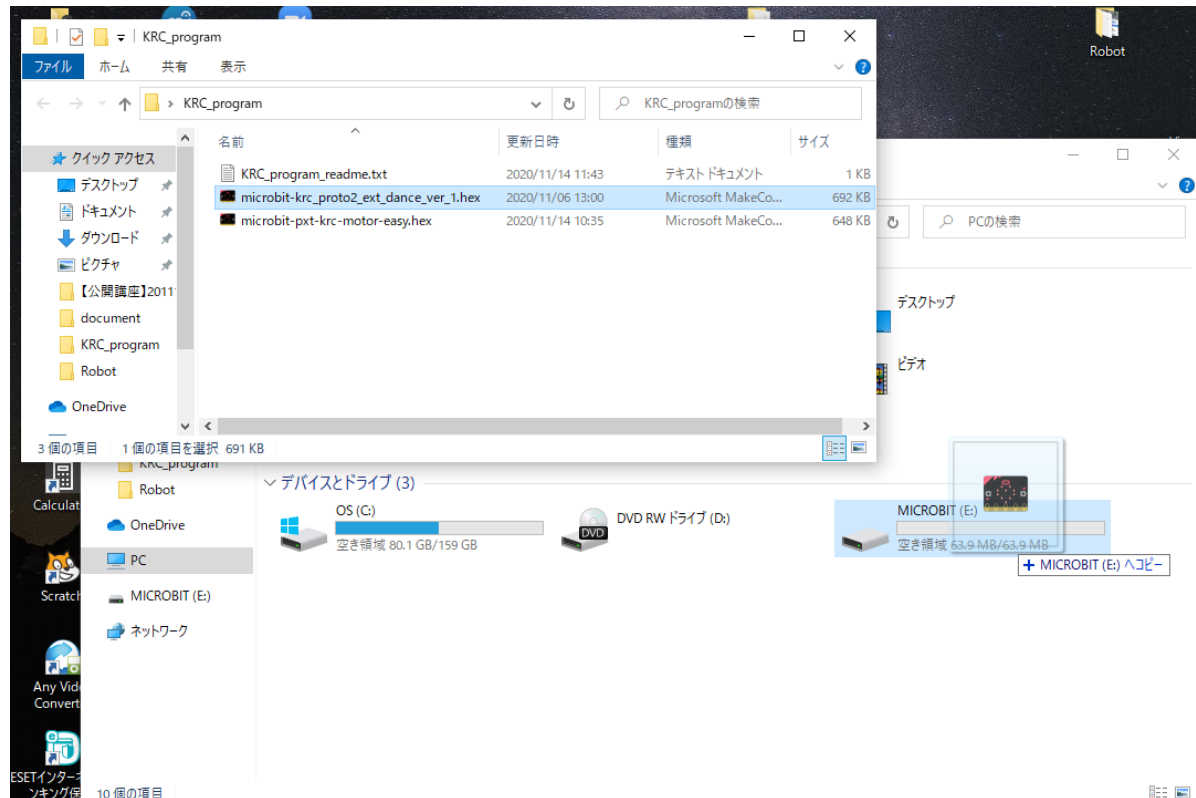
コントローラー制御・ティーチング用（通常プログラム）

microbit-KRC_robot_.hex

のファイルをMicrobitにドロップアンドドロップしてください。

MicrobitのLEDに「0」、「A」が表示されていれば元に戻っています。

※microbit-krc_proto2_ext_dance_ver_1.hexとmicrobit-KRC_robot_.hexは同じファイルです。



無線通信用操作

Microbitが2個必要です。

ロボット側のMicrobitにKRCのコントローラー制御・ティーチング用（通常プログラム）を入れ、MicrobitのLED「A」モードになっている場合、以下のプログラムをもう一つのMicrobitに入れることで無線操作できます。

microbit-krc_radio_controller.hex

のファイルを操縦側のMicrobitにドロップアンドドロップしてください。

MicrobitのLEDに「0」が表示されます。

ABボタンを両方押して無線チャンネルを選んで下さい。ロボット側も同じようにABボタンを両方押して同じ無線チャンネルにしてください。

詳しくは、[microbit基板の使い方.pdf](#)を参照してください。