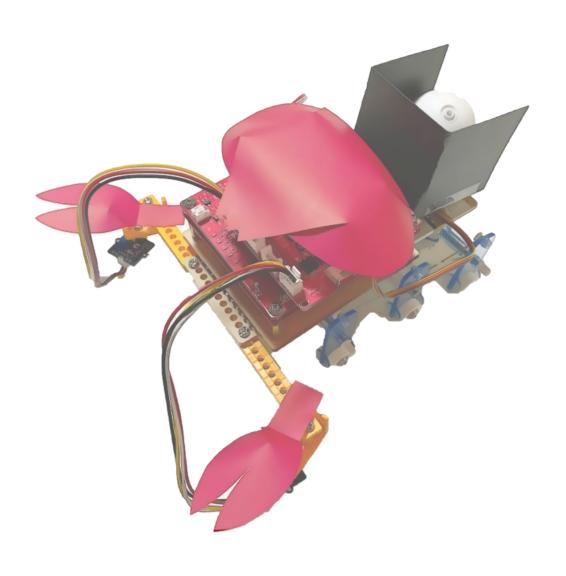
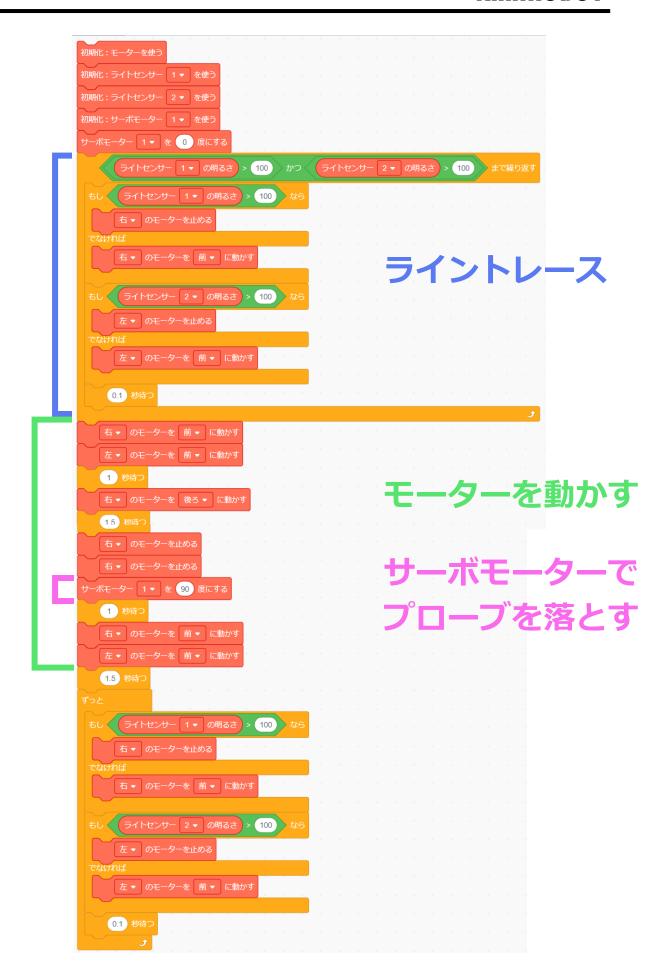
KANIROBOT

サンプルプログラム





75 ¶

```
1 motorEn = GPIO.new(12, GPIO::OUT)-
 2 motorEn.on()-
 3 m1 = GPIO.new(25, GPIO::OUT) -
 4 m1_pwm = PWM.new(26, ch=0)
 5 m2 = GPIO.new(32, GPIO::OUT)-
 6 m2_pwm = PWM.new(33, ch=1)-
 8 lux36 = ADC.new(36, ADC::ATTEN_11DB, ADC::WIDTH_12BIT)
10 lux34 = ADC.new(34, ADC::ATTEN 11DB, ADC::WIDTH 12BIT)-
11
12 servo27 = PWM.new(27, ch=3)-
13 servo27.freq(50)-
14 servo27.duty(0)¬
15
16 servo27.duty((((0.to_f·-·90.0)·*·0.95·/·90.0·+·1.45)·/·20.0·*·1024).to_i)-
17 sleep(0.8)-
18 - until·lux36.rawread > 100 && lux34.rawread > 100-
19 - · if · lux36.rawread · > · 100-
20 --- m1_pwm.duty(0)
21 - · · else-
                                                   ライントレース
22 --- m1_pwm.duty(1000)-
23
   ----m1.on()-
24 ···sleep(0.01)-
25 -- end-
26 - · if · lux34.rawread · > · 100-
27 --- m2_pwm.duty(0)-
28 - · · else-
29 --- m2_pwm.duty(1000)-
30 ····m2.on()-
   ···sleep(0.01)¬
31
32
   · · end-
33
  ··sleep(0.1)¬
34 end¬
35 m1_pwm.duty(1000)-
36 m1.on()
37 sleep(0.01)-
                                                   モーターを動かす
38 m2_pwm.duty(1000)-
39 m2.on()
40 sleep(0.01)-
41 sleep(1)
42 m1_pwm.duty(1000) - 43 m1.off() -
44 sleep(0.01)-
45 sleep(1.5)-
46 m1_pwm.duty(0)¬
47 m1_pwm.duty(0)
48 servo27.duty((((90.to_f--\90.0)-*\0.95\/\90.0-+\1.45)\/\20.0\*\1024).to_i)-
49 sleep(0.8)-
50 sleep(1)
                                                   サーボモーターで
51 m1_pwm.duty(1000)-
52 m1.on()-
53 sleep(0.01)¬
                                                   プローブを落とす
54 m2_pwm.duty(1000)-
55 m2.on()-
56 sleep(0.01)¬
57 sleep(1.5)¬
58 - loop - do-
59 - · if · lux36.rawread · > · 100-
60 --- m1_pwm.duty(0)-
61 - · · else-
62 --- m1_pwm.duty(1000)-
63 ····m1.on()-
64 ···sleep(0.01)-
65 · · end¬
66 - if lux34.rawread > 100-
67 --- m2_pwm.duty(0)-
68 - · · else-
69 --- m2_pwm.duty(1000)-
70 · · · m2.on()-
71 ···sleep(0.01)-
72 ··end¬
73
   --sleep(0.1)¬
74 end-
```

```
-
--ター有効化ピンを初期化
 ター 1 ▼ を初期化
モーター 1 ▼ のスピードを初期化
モーター 2 ▼ を初期化
モーター 2 ▼ のスピードを初期化
ライトセンサー 2 ▼ を初期化
   --タ- 1 ▼ を初期化
  たーター 1 ▼ の周波数を 50 にする
モーター 1 ▼ を 前 ▼ 方向にセット
サーボモーター 1 ▼ のデューティー比を 0 度 にする
    ライトセンサー 1 ◆ の値 > 100 ) かつ (ライトセンサー 2 ◆ の値 > 100 ) まで繰り返す
 もし ライトセンサー 1 ▼ の値 > 100 など
                                    ライントレース
 モーター 1 ▼ のスピードを 0 にする
 モーター 1 ▼ のスピードを 1000 にする
 もし ライトセンサー 1 ▼ の値 > 100 to
 モーター 2 ▼ のスピードを 0 にする
 モーター 2 ▼ のスピードを 1000 にする
  0.1 秒待つ
モーター 1 ▼ のスピードを 1000 にする
                                    モーターを動かす
モーター 1 ▼ のスピードを 1000 にする
 1 秒待つ
  1.5 秒待つ
モーター 1 ▼ のスピードを 0 にする
                                    サーボモーターで
Eーター 1 ▼ のスピードを 0 にする
サーボモーター 1 ▼ のデューティー比を 90 度 にする
 1 秒待つ
                                    プローブを落とす
モーター 1 ▼ を 前 ▼ 方向にセット
モーター 1 ▼ のスピードを 1000 にする
モーター 1 ▼ のスピードを 1000 にする
 1.5 秒待つ
もし ライトセンサー 1 ▼ の値 > 100 なら
 モーター 1 ▼ のスピードを 0 にする
 モーター 1 ▼ のスピードを 1000 にする
もし ライトセンサー 1 ▼ の値 > 100 to
 モーター 2 ▼ のスピードを 0 にする
 モーター 2 ▼ のスピードを 1000 にする
  0.1 秒待つ
```

53 ¶

```
1 motorEn = GPIO.new(12, GPIO::OUT)-
 2 motorEn.on¬
3 motor25 = GPIO.new(25, GPIO::OUT)-
 4 motor26_pwm = PWM.new(26, ch=0)-
5 motor32 = GPIO.new(32, GPIO::OUT)-
 6 motor33_pwm = PWM.new(33, ch=1)-
7 lux36 = ADC.new(36, ADC::ATTEN_11DB, ADC::WIDTH_12BIT)-
8 lux34 = ADC.new(34, ADC::ATTEN_11DB, ADC::WIDTH_12BIT)-
9 servo27 = PWM.new(27, ch=3)-
10 servo27.freq(50)-
11 motor25.on-
12 motor32.on¬
13 servo27.duty((((0.to_f--90.0) * 0.95 / 90.0 + 1.45) / 20.0 * 1024).to_i)-
14 - until lux36.rawread > 100 && lux34.rawread > 100-
15 - if lux36.rawread > 100-
16 --- motor26_pwm.duty(0)-
                                                ライントレース
17 - · · else¬
18 --- motor26_pwm.duty(1000)-
19 ··end¬
20 - if lux36.rawread > 100-
21 motor33_pwm.duty(0)-
22 - · · else-
23 --- motor33_pwm.duty(1000)-
   --end-
   ··sleep(0.1)¬
25
26 end¬
27 motor26_pwm.duty(1000)-
                                                モーターを動かす
28 motor26 pwm.duty(1000)-
29 sleep(1)¬
30 motor25.off
31 sleep(1.5)¬
32 motor26_pwm.duty(0)-
33 motor26_pwm.duty(0)¬
34 servo27.duty((((90.to_f--90.0) **0.95 / 90.0 ++1.45) / 20.0 **1024).to_i)-
35 sleep(1)¬
                                                サーボモーター
36 motor25.on¬
37 motor26_pwm.duty(1000)-
38 motor26_pwm.duty(1000)-
                                                 プローブを落とす
39 sleep(1.5)¬
40 - loop - do-
41 - if lux36.rawread > 100-
42 -- motor26_pwm.duty(0)-
43 - · · else-
44
   ----motor26_pwm.duty(1000)-
45
   - - end¬
46 - · if · lux36.rawread -> 100-
47 motor33_pwm.duty(0)-
48 - · · else-
49 --- motor33_pwm.duty(1000)-
50 ··end¬
51 ··sleep(0.1)¬
52 end-
```