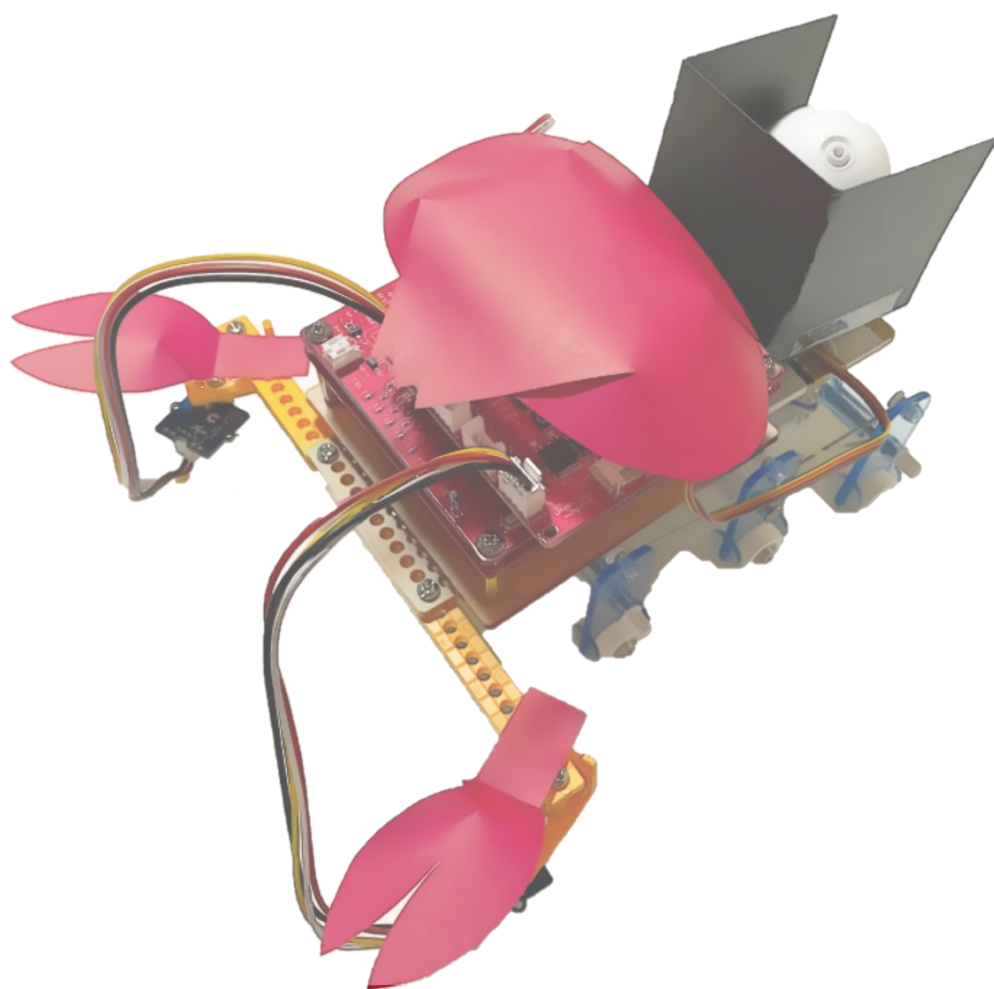
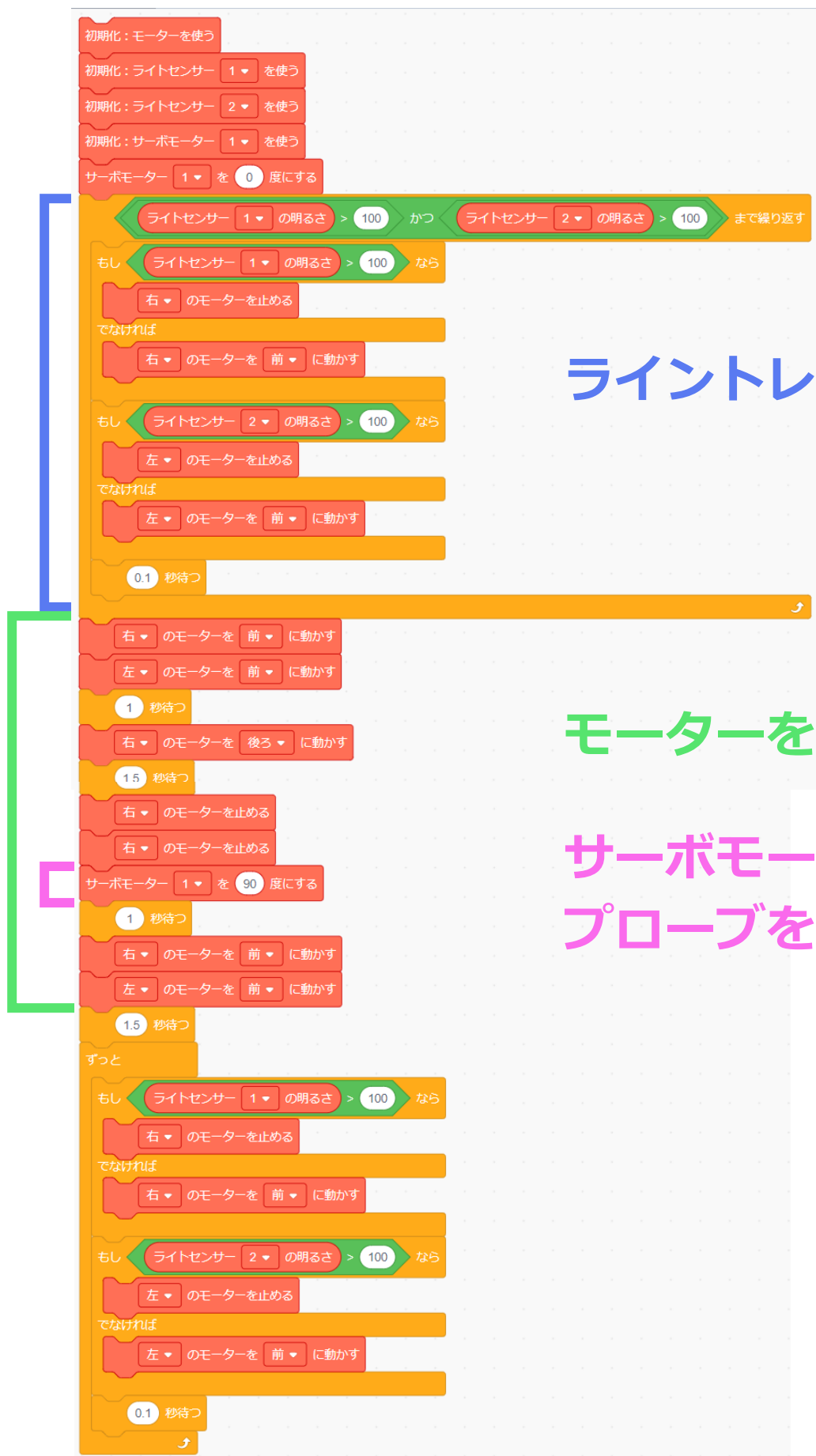


KANIROBOT

サンプルプログラム





ライトレース

モーターを動かす

サーボモーターで
プローブを落とす

```

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)
7
8 lux36 = ADC.new(36, ADC::ATTEN_11DB, ADC::WIDTH_12BIT)
9
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
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()
31     sleep(0.01)
32   end
33   sleep(0.1)
34 end
35 m1_pwm.duty(1000)
36 m1.on()
37 sleep(0.01)
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)
51 m1_pwm.duty(1000)
52 m1.on()
53 sleep(0.01)
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
75

```

ライントレース

モーターを動かす

サーボモーターで
プローブを落とす



ライトレース

モーターを動かす

サーボモーターで
プローブを落とす

```

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)
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)
24   end
25   sleep(0.1)
26 end
27 motor26_pwm.duty(1000)
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)
36 motor25.on
37 motor26_pwm.duty(1000)
38 motor26_pwm.duty(1000)
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
53

```

ライントレース

モーターを動かす

サーボモーターで
プローブを落とす