

# LESSON 0

sets up

development environment --

## Arduino IDE

But..

e.....

what is arduino IDE.....?

<http://www.elegoo.com>

# Arduino IDE

オープンソースソフトウェアである **Arduino IDE** は、Processing IDE 開発に基づいており、Arduino が正式に立ち上げた統合開発環境です。

次のパートでは、車の各動作がプログラムによって制御されるため、プログラムをインストールして正しく設定する必要があります。 **Arduino IDE** を使用することで、IDE でプログラムコードを記述し、**Arduino** 回路基板にアップロードするだけです。プログラムは **Arduino** 回路基板に何をすべきかを伝えます。

## so,Where can we download arduino IDE?

ステップ 1:

<https://www.arduino.cc/en/Main/Software>

にアクセスすると  
以下のページが表示されます。

このウェブサイトでは更新されたバージョンは通常最新バージョンですが、実際のバージョンは写真のバージョンよりも新しい場合があります。

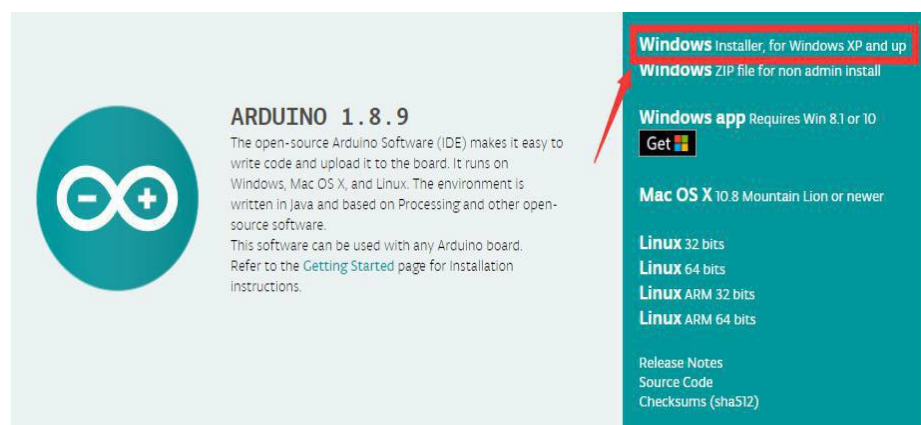
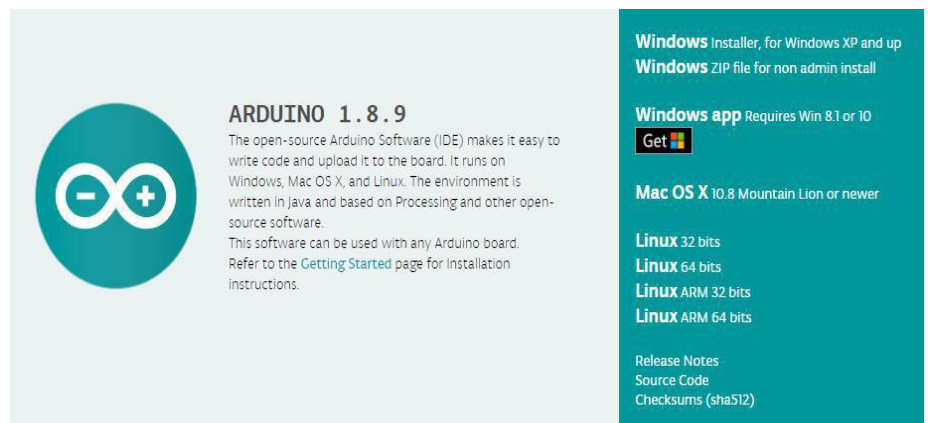
ステップ 2:

コンピュータのオペレーティング システムに適した開発ソフトウェアをダウンロードします。

ここでは Windows を例として取り上げますが、macOS の場合は、ファイルを閉じて「Mac レッスン 0 開発環境のセットアップ」を開いてください。

EXE インストールパッケージまたはグリーンパッケージを使用してインストールできます。

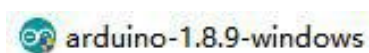
以下は、インストール手順の exe 実装です。  
文字「**Windows Installer**」をクリックします。



### ステップ 3:

「**JUST DOWNLOAD**」をクリックして、ソフトウェアをダウンロードしてください。

### ダウンロードファイル:



### ステップ 4:

弊社から提供する資料をご利用ください。資料のバージョンはこのコースが作成されたときの最新バージョンです。

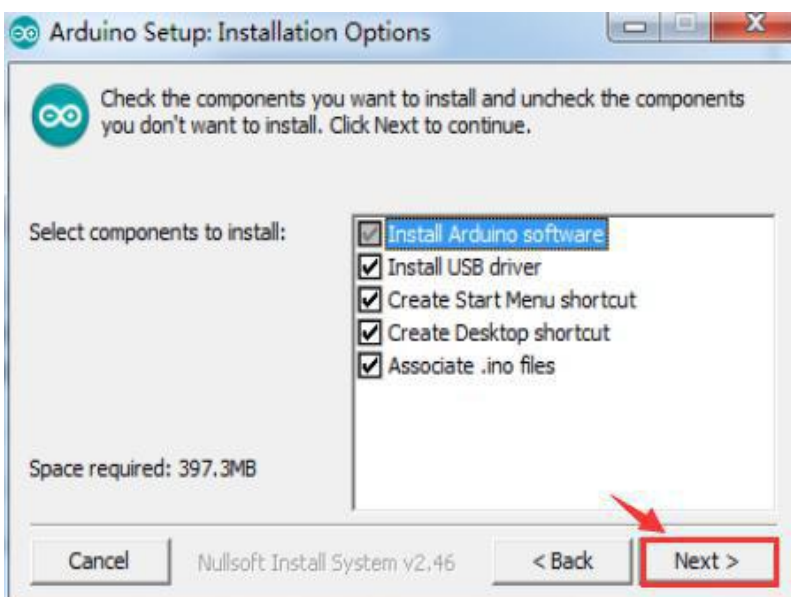
「**I Agree**」を選択すると、次のインターフェースが表示されます。

## Contribute to the Arduino Software

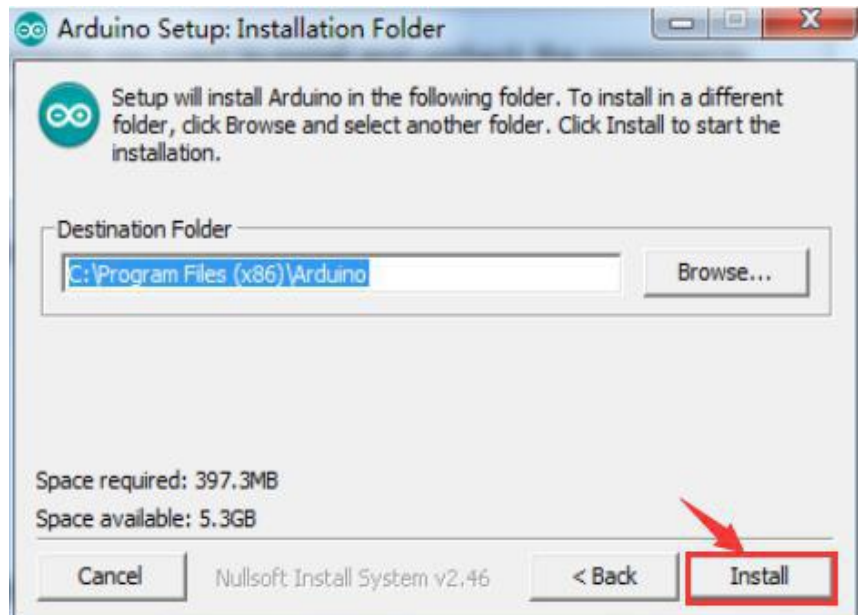
Consider supporting the Arduino Software by contributing to its development. (US tax payers, please note this contribution is not tax deductible). [Learn more on how your contribution will be used.](#)



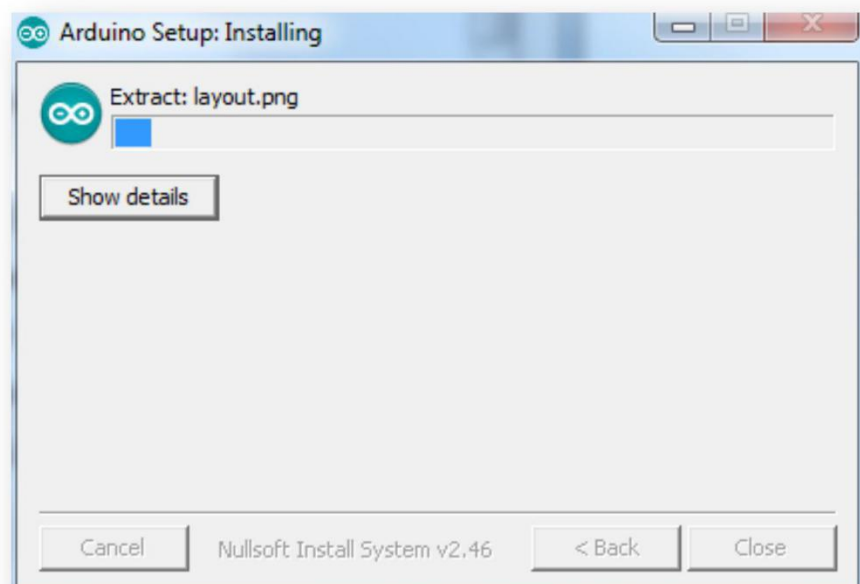
CONTRIBUTE & DOWNLOAD



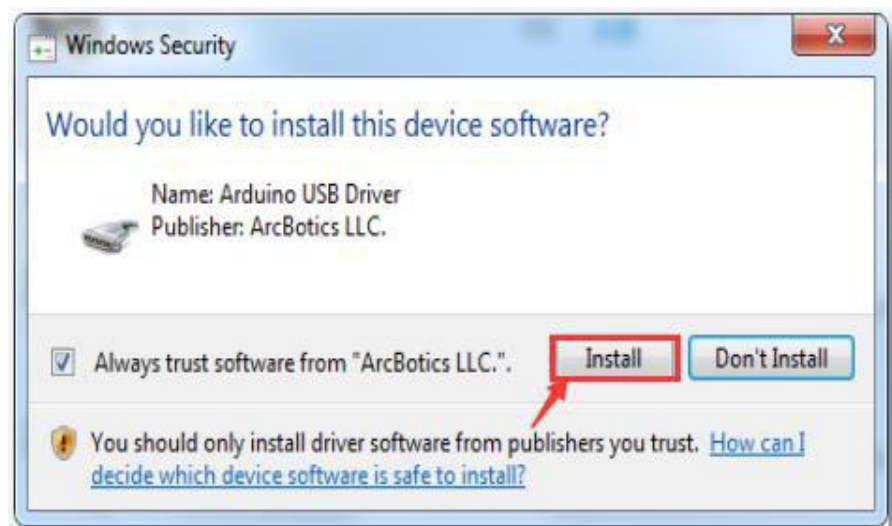
「Next」を選択すると、  
次のインターフェースが表示されます。



「Install」をクリックしてインストール  
を開始します。



最後に、次のインターフェイスが表示  
されます。開発が正しいことを確認するた  
めに、[Install]を選択する必要があります。

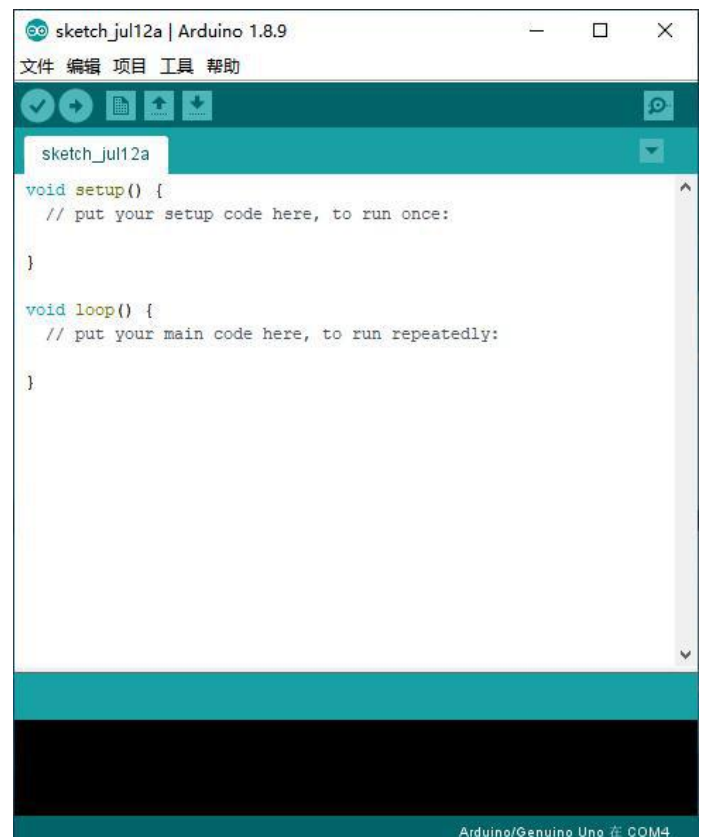


ステップ 5:

次に、以下のアイコンがデスクトップに表示されます。

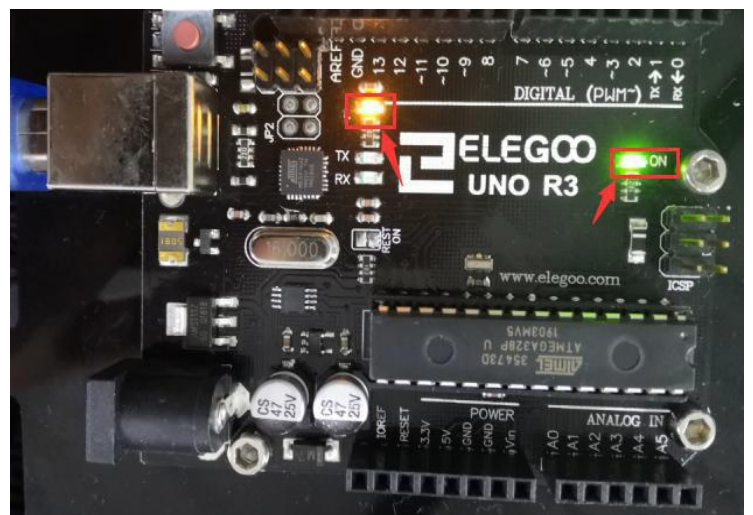


ダブルクリックして、目的の開発環境に入ります。



ステップ 6:

車の開発ボードをコンピューターに接続します。





## ステップ 7:

Arduino IDE を開けます。「Tool」→「Board:」

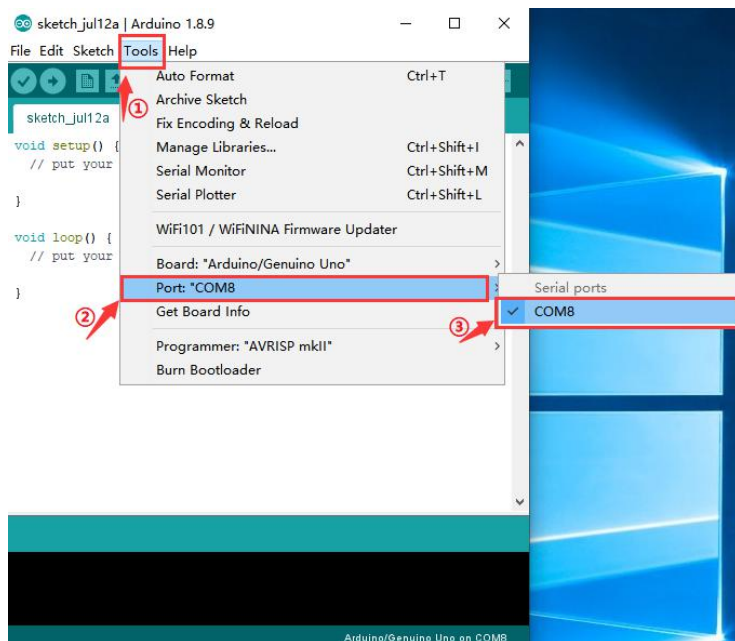
→「Arduino / Genuino Uno」を選択します。

「Tool」→「Port:」→「COM 8」を選択します。

各 Arduino Uno ボードには、同じコンピューターでも異なる COM 番号があり、通常、Arduino

1.8.9 では「(Arduino / Genuino Uno)」というサフィックス名が付いた COM 番号があります。実際のディスプレイの COM 番号を選択してください。

ロボットカーのコントローラーボードは、Windows 10、Linux、および macOS オペレーティングシステムにドライバソフトウェアをインストールする必要はありません。デバイスマネージャでロボットカーデバイスが見つからない場合は、別の USB ケーブルを使用して、ロボットカーを別の USB ポートに接続してください。これがコンピューターの問題ではないことを確認するために、ロボットカーを他のコンピューターに接続してください。



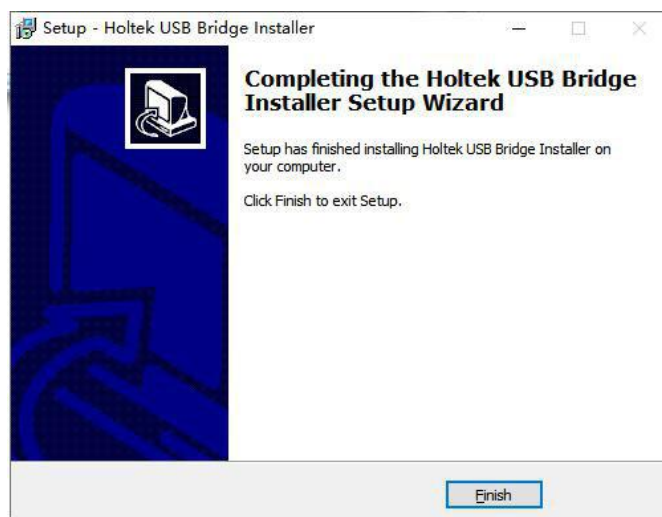
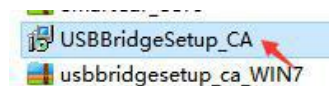
コンピューターの OS が win7 の場合は、当社の Web サイトから

「usbbridgesetup\_ca\_WIN7」をダウンロードしてください。

<http://www.elegoo.com/download/>

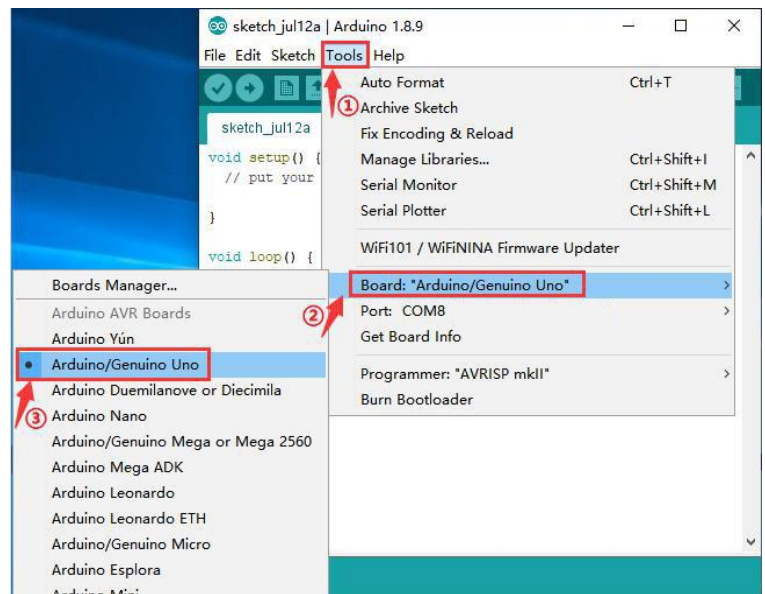
インストーラー

「USBBridgeSetup\_CA」を実行して、zip ファイルを解凍します。



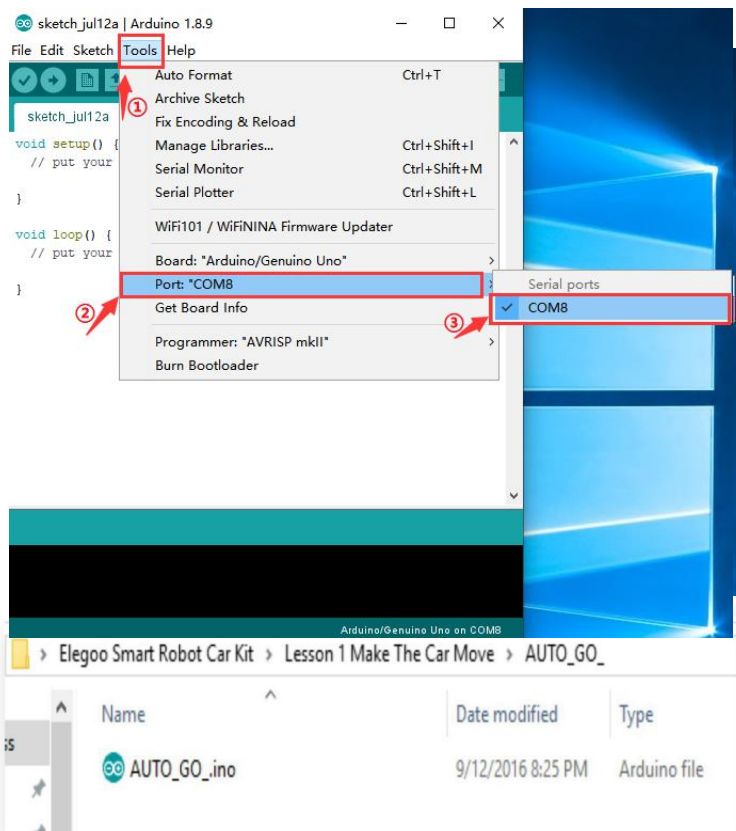
### ステップ 8:

ドライバーがインストールされたら、IDE を開けて「Tools」→「Board」→「Arduino/Genuino Uno」をクリックしてください。



### ステップ 9:

「Tools」→「Port」→「COM」をクリックします。



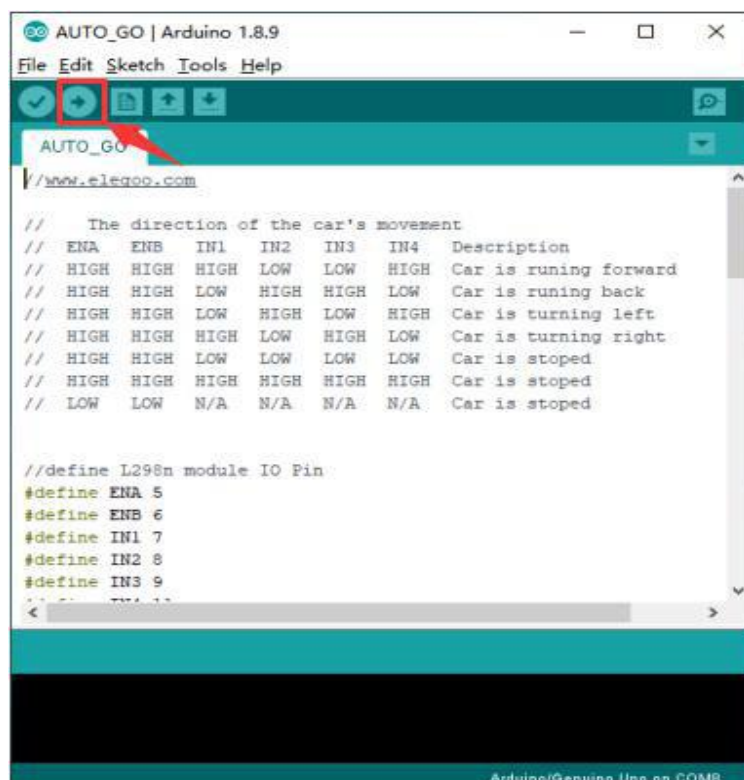
### ステップ 10:

ディレクトリにコードファイルを開ける  
「 \Lesson 1 Make The Car Move \AUTO\_GO\_ \AUTO\_GO\_.ino 」  
UNO コントローラボードにアップロードします。

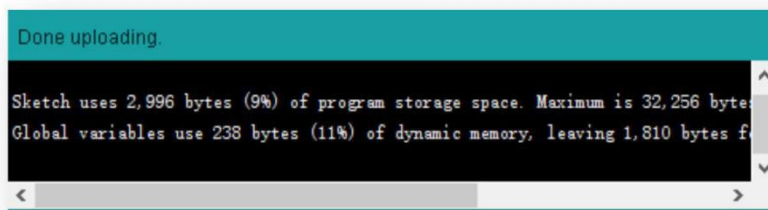
ヒント :

コードをアップロードするときは、Bluetooth拡張モジュールをIO拡張ボードから外してください（コードのアップロード用のシリアルポートとBluetooth通信が同じであり、競合が発生するため）。

アップロード後にBluetoothモジュールをマウントできます。



上の画像はアップロードが成功したことを示しています。





今なら Arduino 開発環境は正常に構築されました。



<http://www.elegoo.com>

2020.10.26

---