プログラミングキッズクラブ

第4回 ロボットを制御してみよう②















しかないともや

「とも」です!

コンピューターと ともだちになって20年くらい つくることが大すきです!!

青森県青森市しゅっしんです

やるまえに

- じっけんするとき・・・
- ・「かんさつ」してみよう!
- ・「よそう」してみよう!
- ・「ためして」みよう!
- ・「きるく」してみよう!





つないでスイッチON!

3. スイッチを右に動かしてでんげんON!!



ロボット (カムロボ)を動かしてみよう!

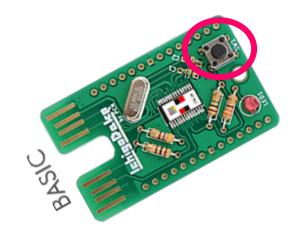


カムロボをプログラムで うごかそう!

1.IchigoDakeをカムロボにさそう!

2.IchigoDakeのポタンをおしながら、 カムロボのでんげんON!





カムロボのきほんどうさ



自動運転にしてみよう!

```
ヒント

1. まっすぐすすむ

2. カベにぶつかりそうになったらとまる

3. とまったら、すこしバックする

4. バックしたらほうこうてんかん

(左にちょっかくにまがる)
```

5. 1にもどる

あれ・・・ どうやってカムロボを 動かそう・・・

O番にSAVE!





まっす ("すすむ



しは Enter

F5 で動く

カベにぶつかりそうになったらとまる

```
_OUT33
GOTO10
OUT33:A=ANA(2)J
 IF A<600 GOTO10J
BEEP50,30:0UT0_
```

U la Enter

F5 で動く

とまったらすこしバックする

```
OUT33:A=ANA(2)
  IF AK600 GOTO10
20
  BEEP50,30:OUT0
60
  GOTO10
40 OUT18:WAIT60 🤳
```

U la Enter

F5 で動く

バックしたらほうこうてんかん (左にちょっかくにまがる)

```
OUT33:A=ANA(2)
  IF AK600 GOTO10
20
30
  BEEP50,30:OUT0
  OUT18:WAIT60
40
  GOTO10
60
50 OUT34:WAIT55 🤳
```

La Enter

F5 で動く

スタートのあいずを入れよう

```
OUT33:A=ANA(2)
20
   IF AK600 GOTO10
  BEEP50,30:0UT0
30
  OUT18:WAIT60
40
  OUT34:WAIT55
  GOTO10
   WAIT120:BEEP10,20J
```

া Enter

F5 で動く

自動運転にしてみよう!

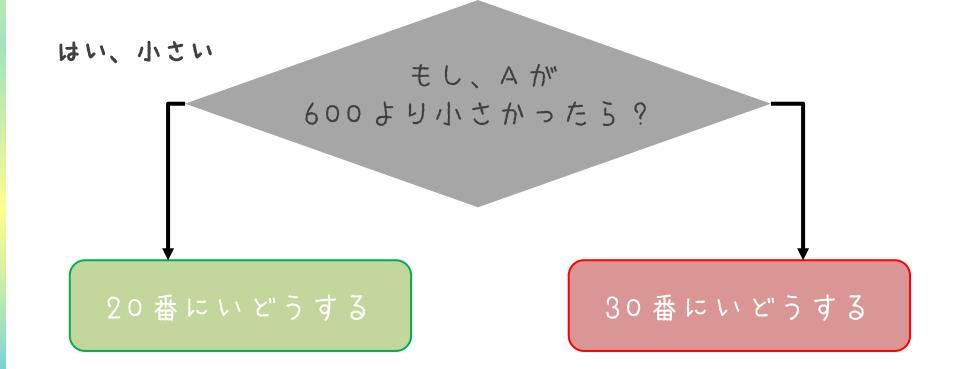
```
WAIT120:BEEP10,20
10
  OUT33:A=ANA(2)
20
  IF AK600 GOTO10
  BEEP50,30:OUT0
30
40
   OUT18:WAIT60
  OUT34:WAIT55
  GOTO10
```

しは Enter

F5 で動く

IF

```
10 A=ANA(2):?A
20 IF A(600 GOTO20
30 OUT0
```



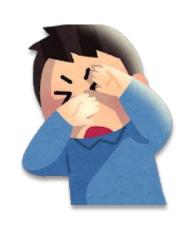
自動運転を アレンジしてみよう!

- カベにぶつかりそうになった後の動きを かえてみよう
- カベにぶつかるかどうかのはんていじょうけんをかえてみよう(ギリギリにちょうせん!?)

そもそもセンサーって なに??

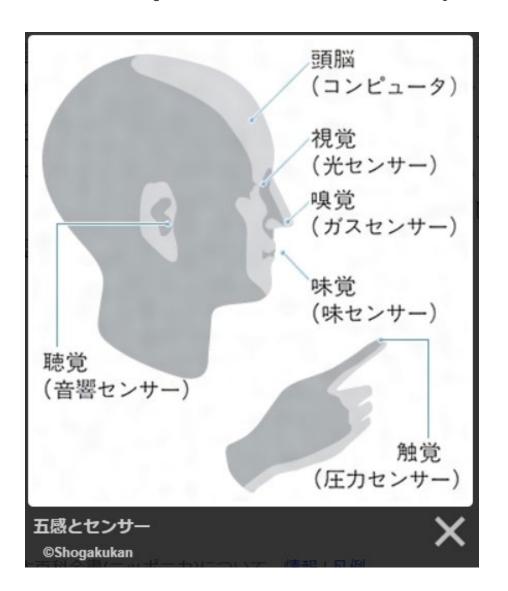
温度、光、音波などをたしかめるそうち







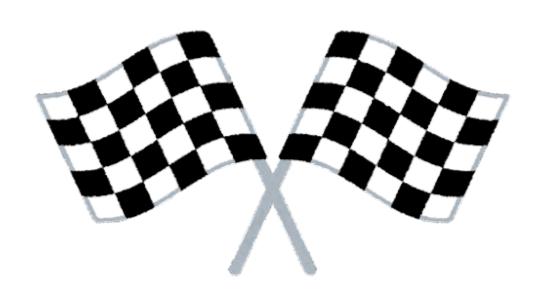
にんげんとセンサー



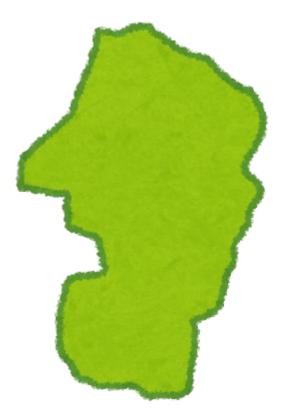
きゅうけい



レースをするぞ!



山形県をいっしゅう!

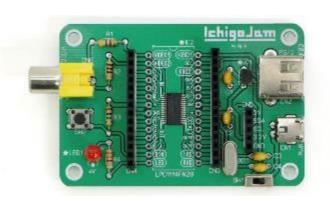


ルール

- スタート/ゴールは山形市
- チェックポイントを通るう (じゅんばんは自由!)
 - ・よねざわし
 - ・ おぐにまち
 - ・つるおかし
 - ゆさちょう
 - ・もがみまち
- カベのおきばしょは自由

まとめ

- コンピューターは・・・
- ・「けいさん」がとくいだよ
- ・「くりかえし」がとくいだよ
- ・「ほぞん」がとくいだよ
- プログラムは・・・
 - ・じゅんばんに動くよ
- ・くりかえし動かせるよ
- ・ルール(じょうけん)どおりに動くよ



プログラミングや 電子工作をもっとやりたい!?



「PCN山形米沢」があるよ!





https://www.facebook.com/PCNYonezawa/



おわり