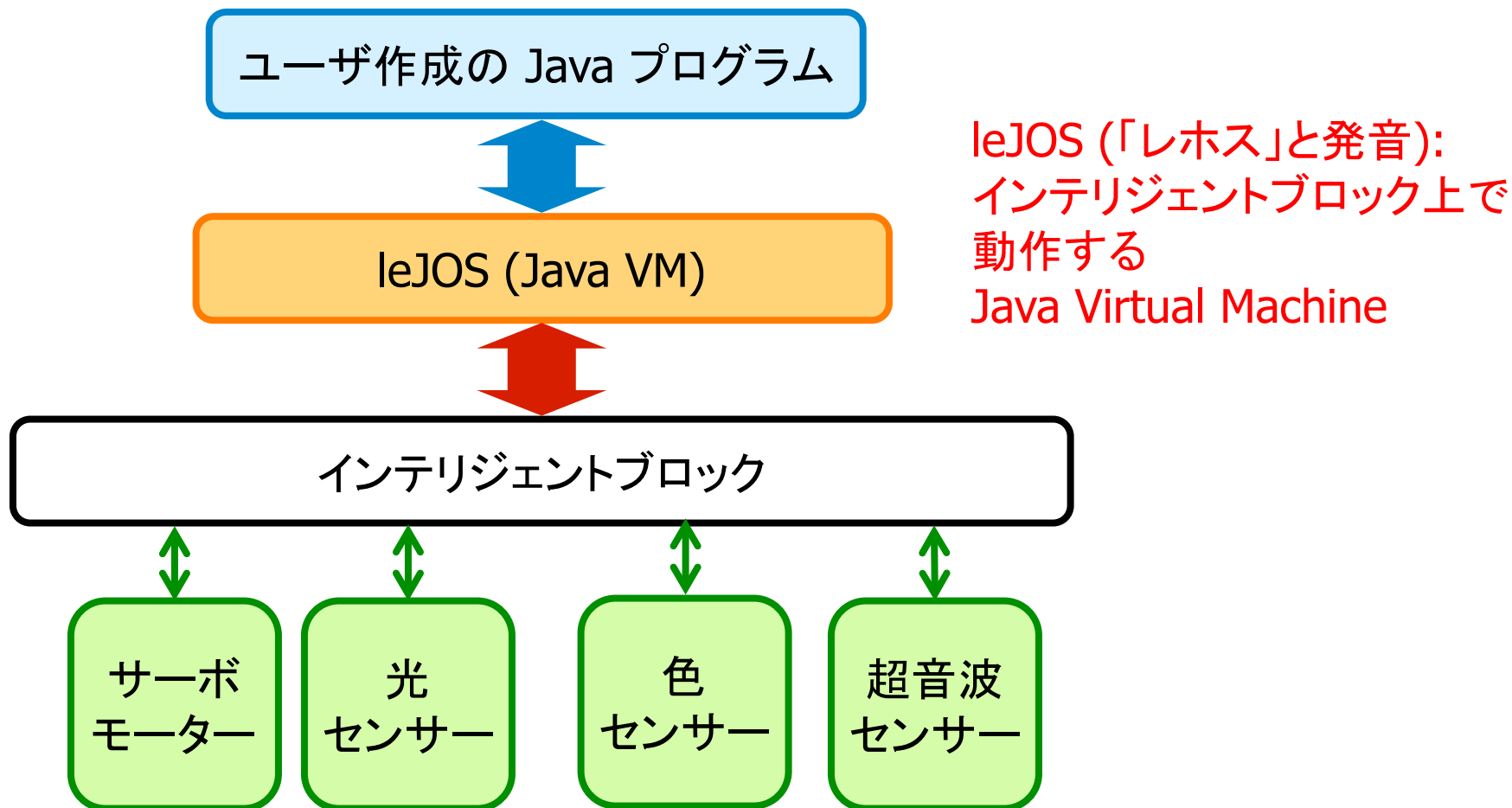


# leJOSの利用

---

松吉 俊

# 実機ロボットの制御



# 準備するもの

---

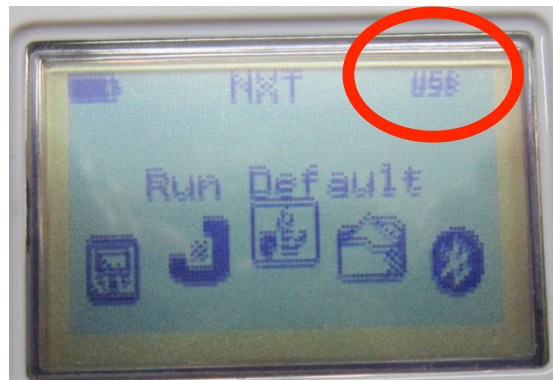
- 組み立てたレゴロボット
- USBケーブル
  - 9797基本セットから取り出す
- ノートPC
  - LANケーブルで有線ネットワークに接続する
- Moodleからダウンロードした関連ファイル

**各自が記録した  
基本セット番号とノートPC番号のものを利用する**

# PCとロボットの接続

---

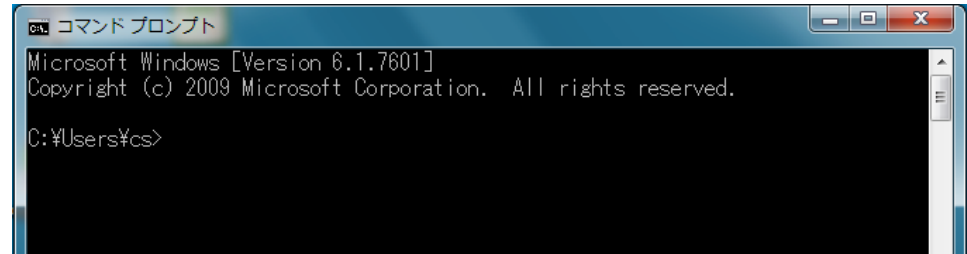
1. ノートPCを起動する
2. USBケーブルでノートPCとロボットをつなぐ
3. インテリジェントブロックのオレンジボタンを押し、ロボットを起動する
4. ロボットディスプレイの右上に「USB」が表示される



# Javaプログラムの転送

---

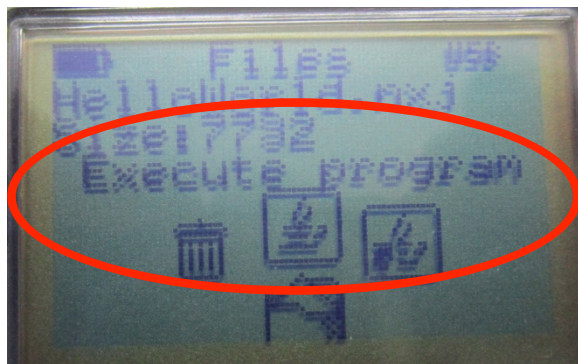
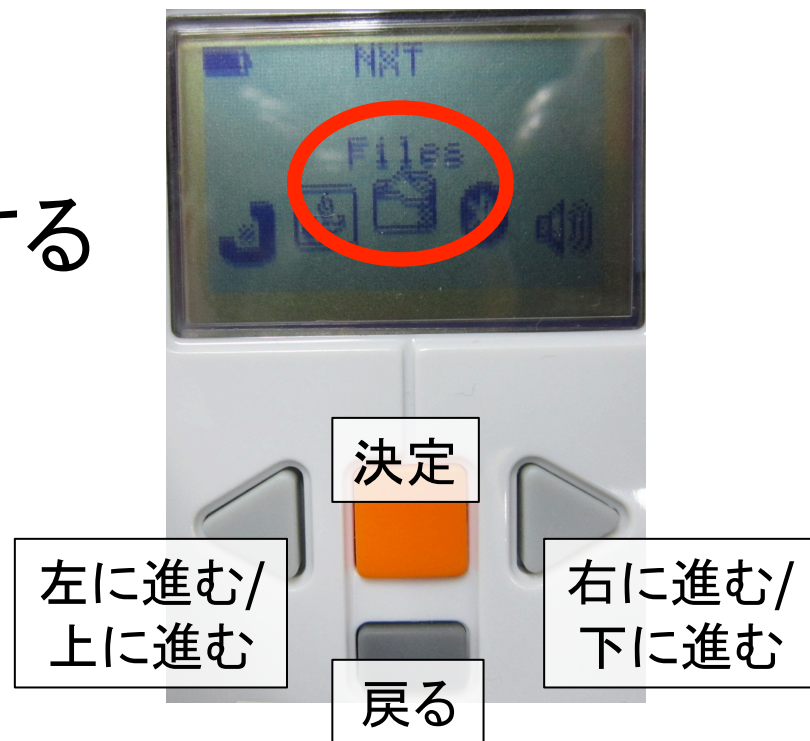
1. ノートPCにおいて、「コマンドプロンプト」を起動する



2. 「コマンドプロンプト」上で、以下のコマンドを実行する
  - `cd Desktop ¥ T12CS099`  
デスクトップに作った各自のフォルダーに移動する
  - `nxjc -encoding utf-8 *.java`  
leJOS用にJavaプログラムをコンパイルする
  - `nxj HelloWorld`  
JavaのHelloWorldクラスをロボットに転送する  
(転送が成功すると、ロボットが可愛い音で応えます)

# プログラムの実行

1. USBケーブルを外す
2. 「Files」アイコンを選択する
3. 目的のプログラムを選択する
4. 「Execute program」を選択する



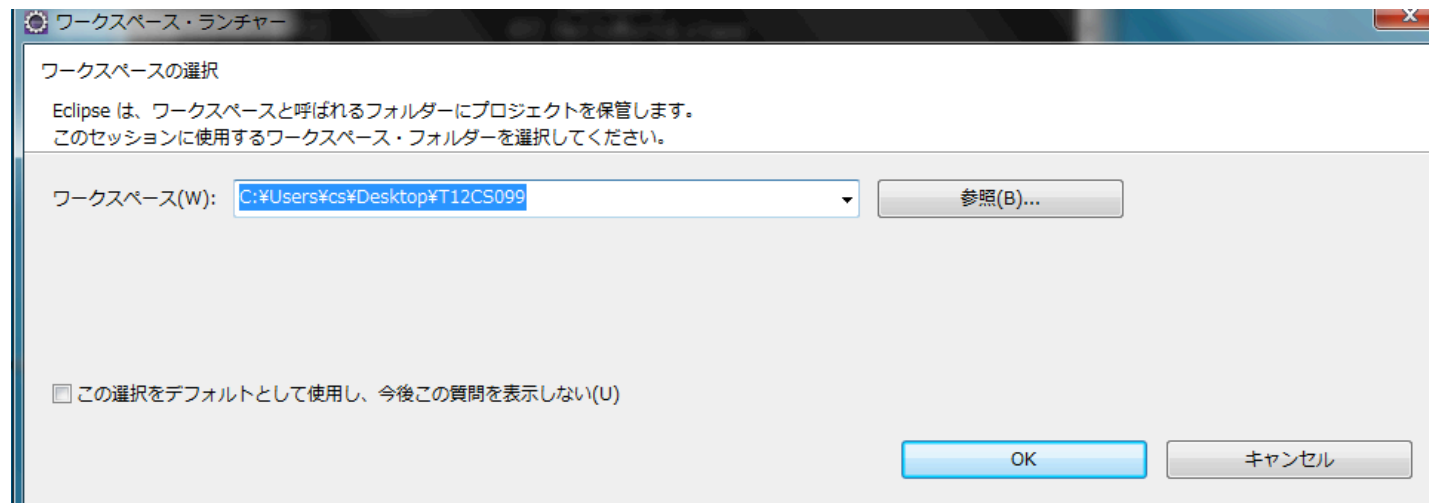
# HelloWorldクラス

---

- ロボットディスプレイに  
「Hello, World!」と表示する
- 四角い黒いボタンを押すと、終了する
- もう一度、四角い黒いボタンを押すと、  
電源が切れる

# プログラムの編集

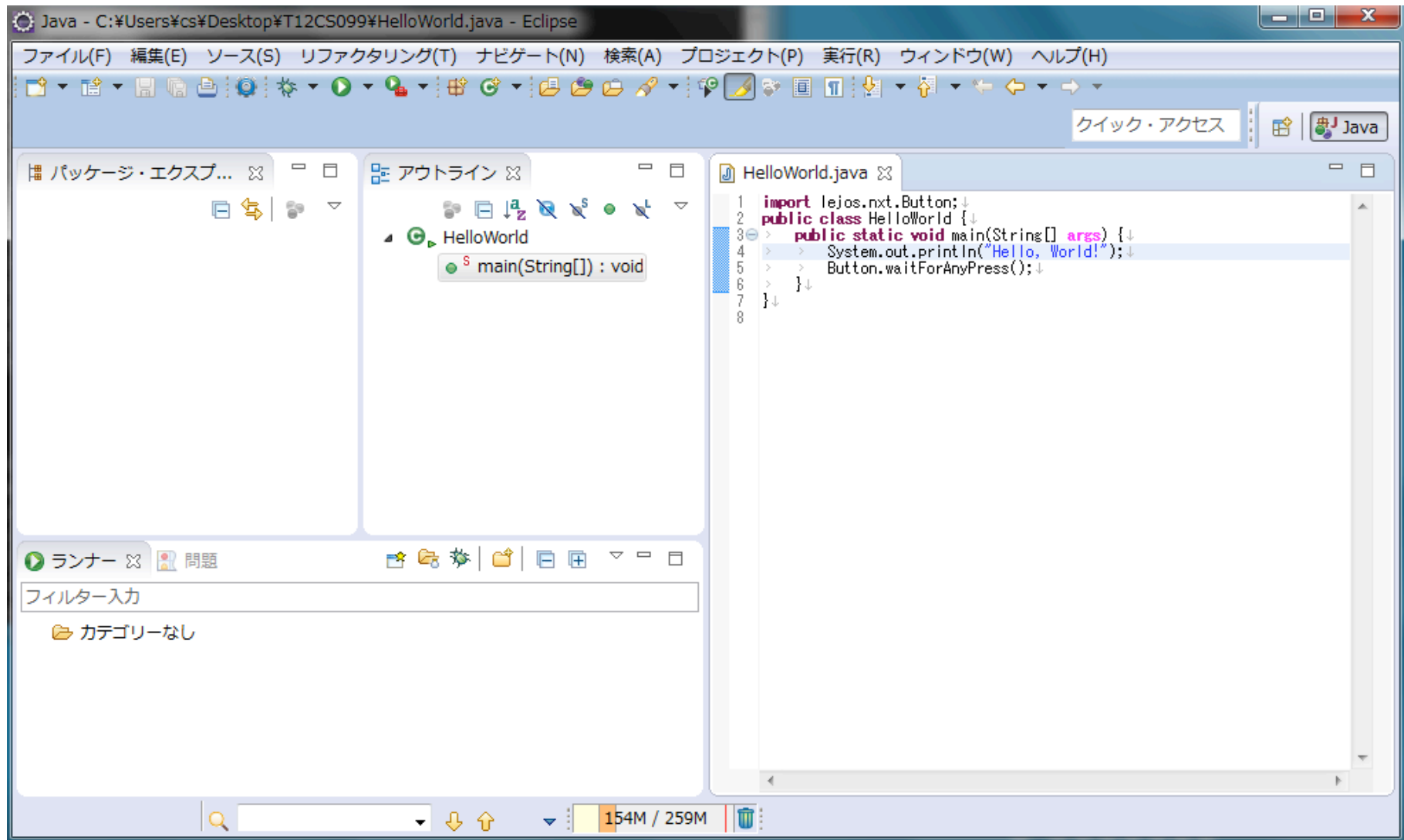
1. ノートPCにおいて、「eclipse」を起動する
2. 「ワークスペース」として各自のフォルダーを選択する



3. 「ファイルを開く」から、目的のファイルを開く
4. 自由に編集する



# eclipse



---

● Special thanks:

● 山本 泰生先生