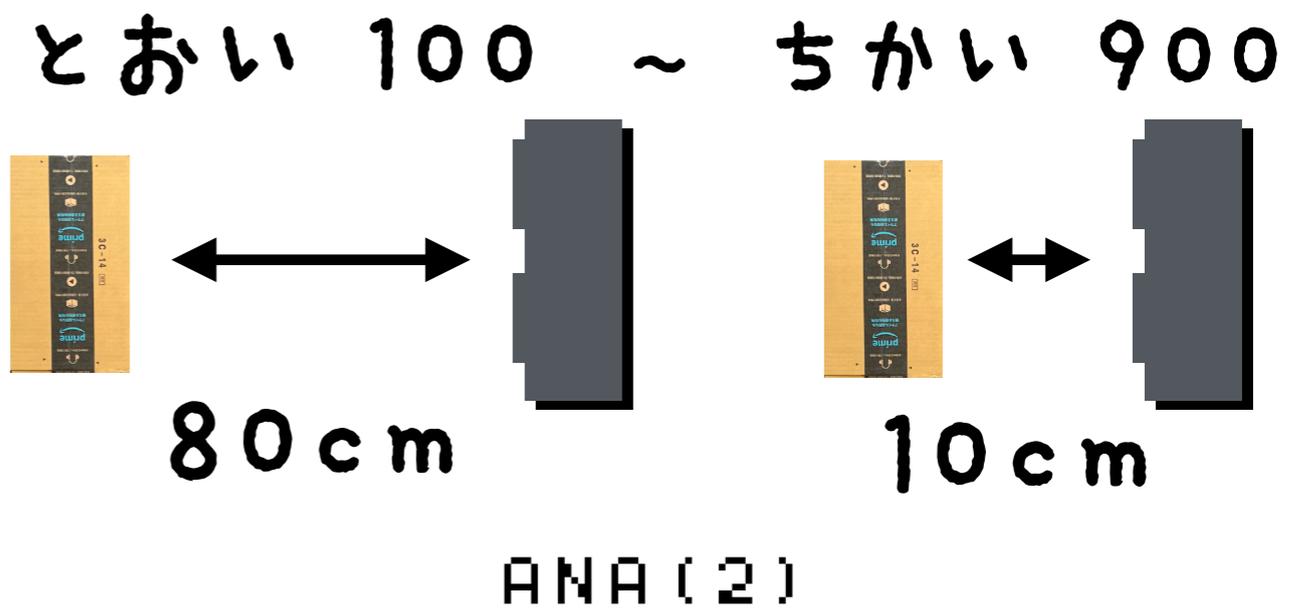
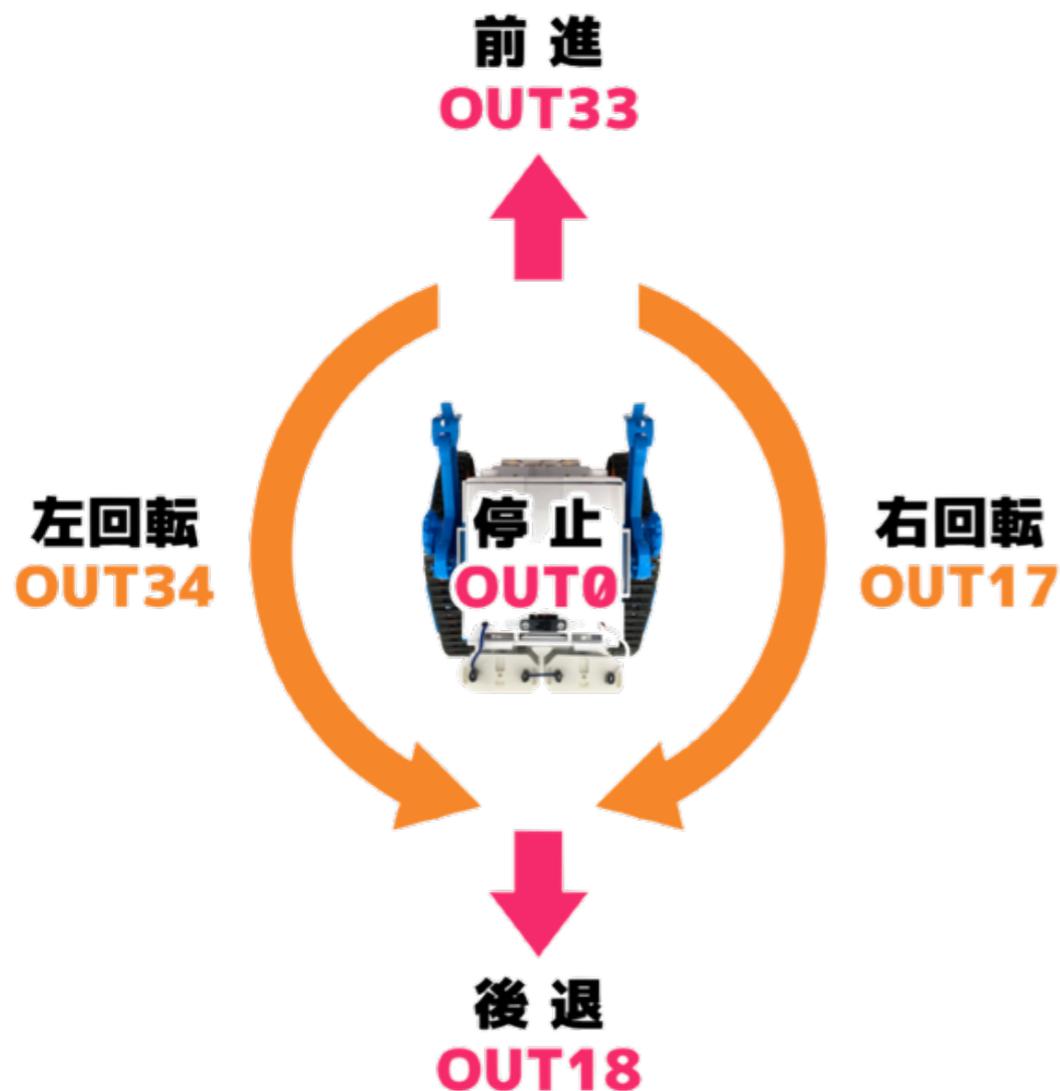


ロボットプログラミング with IchigoJam & カムロボ

プログラムをみる：F4
保存する：F3、エンター
試しに動かす：F5



```

1  OUT33      前進 = OUT33
2  WAIT120    2秒まつ = 60 x 2
3  OUT17      右回転 = OUT17
4  WAIT120    2秒待つ = 60 x. 2
5  OUT0       停止 = OUT0
SAVE100      100番に保存
  
```

```

1  OUT33
2  IF ANA(2) < 800 CONT
3  OUT17
4  WAIT120
5  OUT0
SAVE100
  
```

もしセンサーの数が
800未満なら
くりかえして、まつ

IchigoJam はじめのいっぽ

LEDをひからせよう

LED1

LED1、と、おして「enter」キー

エンター

LEDをけそう

LED0

ぎょうのおわりで、エンターキー

コンピューターに「まで = WAIT (ウェイト)」

WAIT180

WAIT180で3びょうまつ。WAIT60だと？

WAIT60

LEDを1びょうひからせる (**:** コロンでつなぐ)

LED1:WAIT60:LED0

カーソルキーのうえキーを2かいおす

みぎキーを10かいおして、0のばしょまでうごかす

BackSpace (バックスペース) キーで6をけす

18とうち、さいごにエンターキー

LED1:WAIT180:LED0

LEDをてんめつさせよう

(くうはく = スペースキー、まんなかのながいキー)

```
1 LED1:WAIT10
2 LED0:WAIT10
3 GOTO1
RUN
```

ひだりうえのESC (エスケープ) キーでストップ
RUNのかわりに、F5キーでもOK!

プログラムをかいぞうしよう

LIST

リスト、F4キーでもOK!

はやくてんめつさせるにはどこをかえるといい?
かえたら、かえたぎょうで、エンターキー

つくったプログラムを、ほぞんしよう (0~3の4つ)

SAVE0

セーブ、F3キー、0でもOK!

スイッチをきっても、もとどおり

LOAD0

ロード、F2キー、0でもOK!

つぎのプログラムをはじめるまえに

NEW

ニュー

