

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

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!

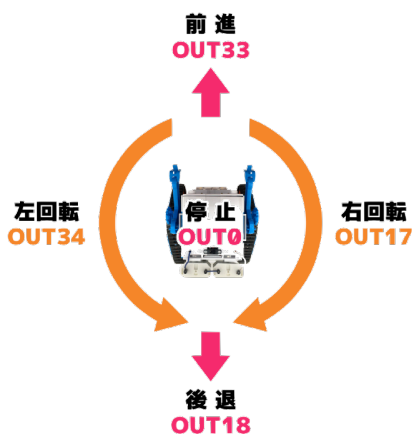
つぎのプログラムをはじめるまえに

NEW ニュー



<https://ichigojam.net/>

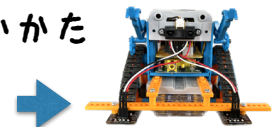
ロボットプログラミング with IchigoJam & カムロボ



```
10 OUT33:WAIT120:OUT0
20 OUT17:WAIT120:OUT0
SAVE
```

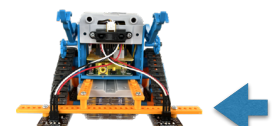
10 前進。2秒まつ。停止
20. 右回転。2秒待つ。停止
0番に保存 (EEPROMの先頭に保存)

光センサーのつかいかた



```
10 OUT33
20 IF ANA(2) < 600 CONT
30 OUT0
```

10 前進
20. もし右センサーが600未満 ならくりかえし
30 停止



```
10 OUT33
20 IF ANA(0) > 600 CONT
30 OUT0
```

10 前進
20. もし左センサーが600を超える ならくりかえし
30 停止