

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!

かえたら、かえたぎょうで、エンターキー

けしたいときは、ばんごうだけいれ、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!

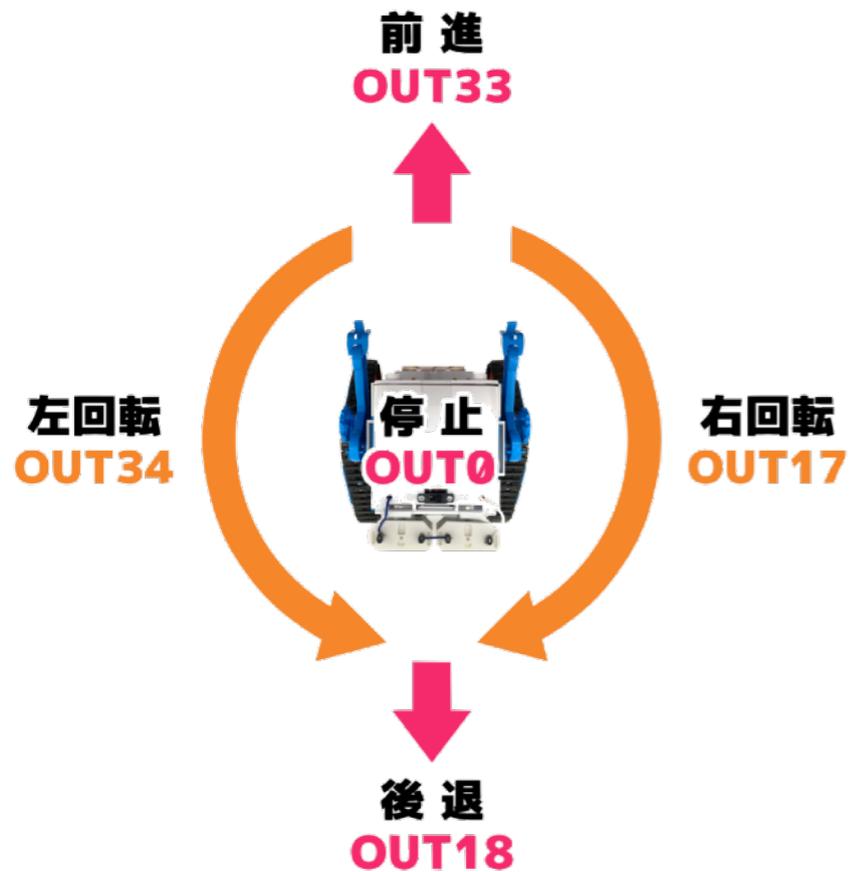
つぎのプログラムをはじめるまえに

NEW

ニュー



<https://ichigojam.net/>

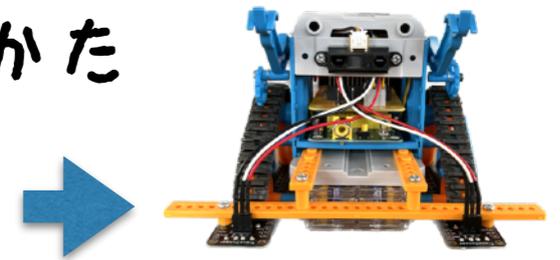


```

10  OUT33      前進
20  WAIT120    2秒まつ
30  OUT0       停止
SAVE          保存

10  OUT17      右回転
20  WAIT180    3秒まつ
30  OUT34      左回転
40  WAIT180    3秒まつ
30  OUT0       停止
SAVE          0番に保存
    
```

光センサーのつかいかた



```

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

20 右センサーが600以上になるまでまつ

※左センサーは ANA(0)

うでサーボのつかいかた

```

10  OUT33:WAIT300:OUT0
20  PWM3,70
    
```

10 5秒前進した後に、20 右うでをうごかす

