

# 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!

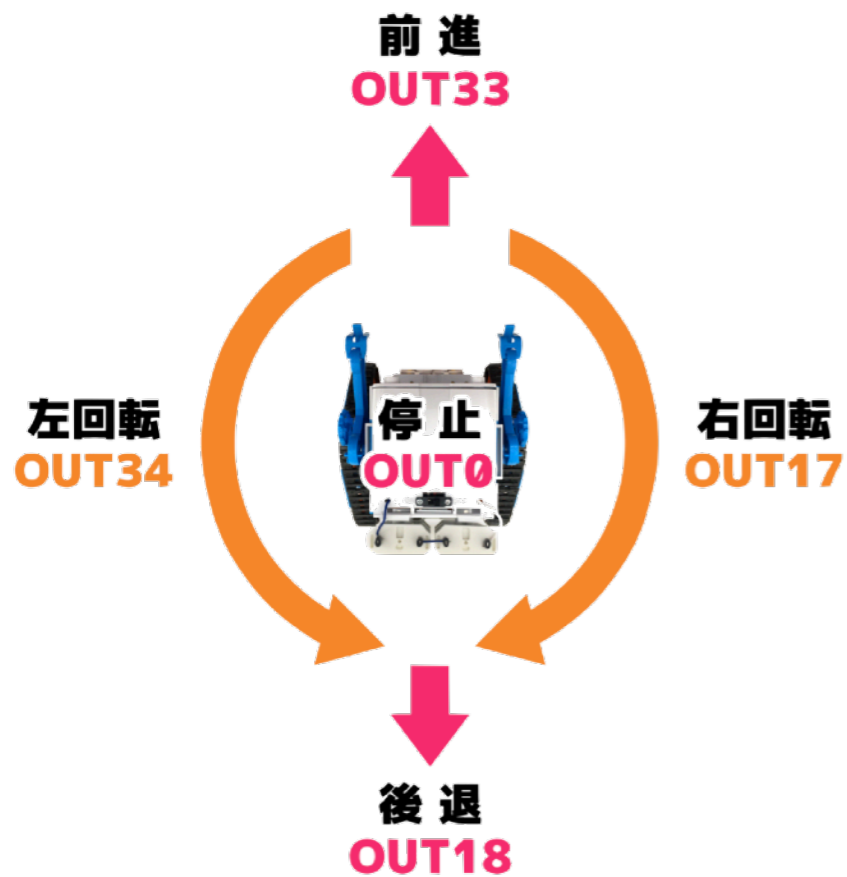
つぎのプログラムをはじめるまえに

**NEW**

ニュー



<https://ichigojam.net/>

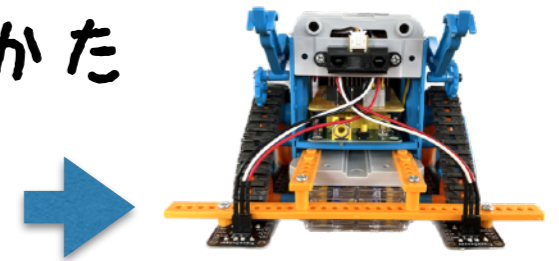


```

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

