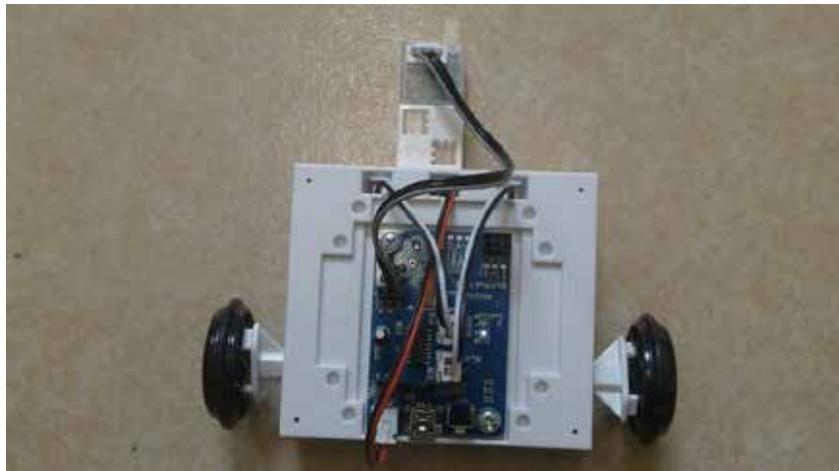
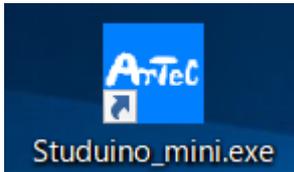


# Studuino mini

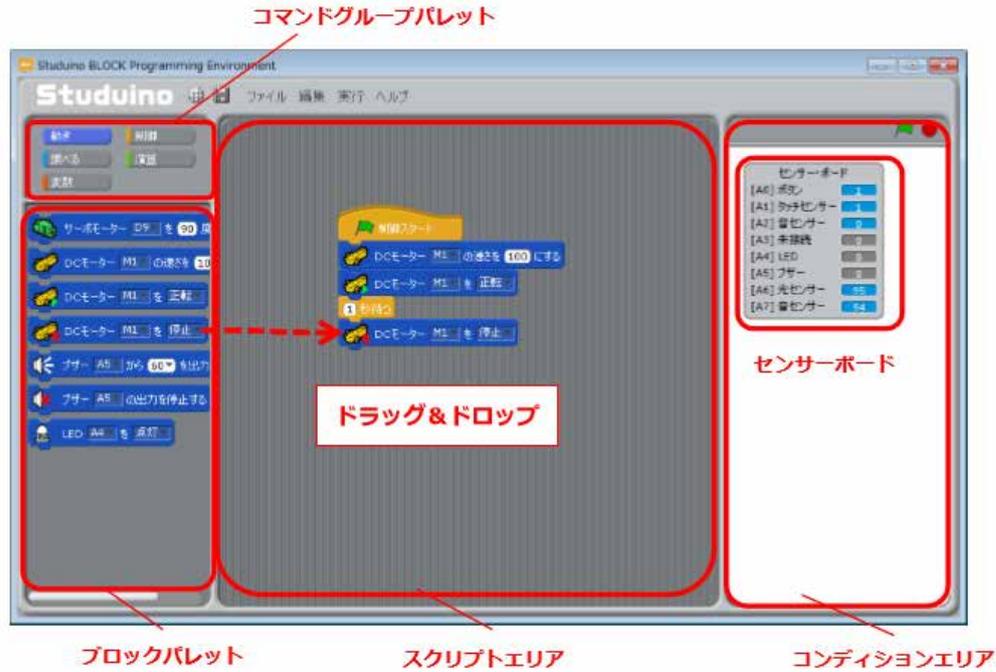
プログラムロボットカーの利活用



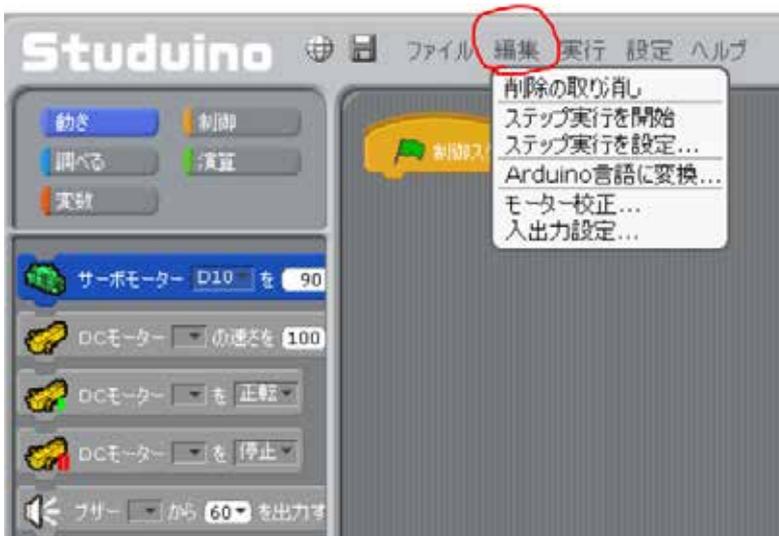
- 1 起動 ダブルクリックして立ち上げます。



- 2 画面 スクラッチベースになっています。

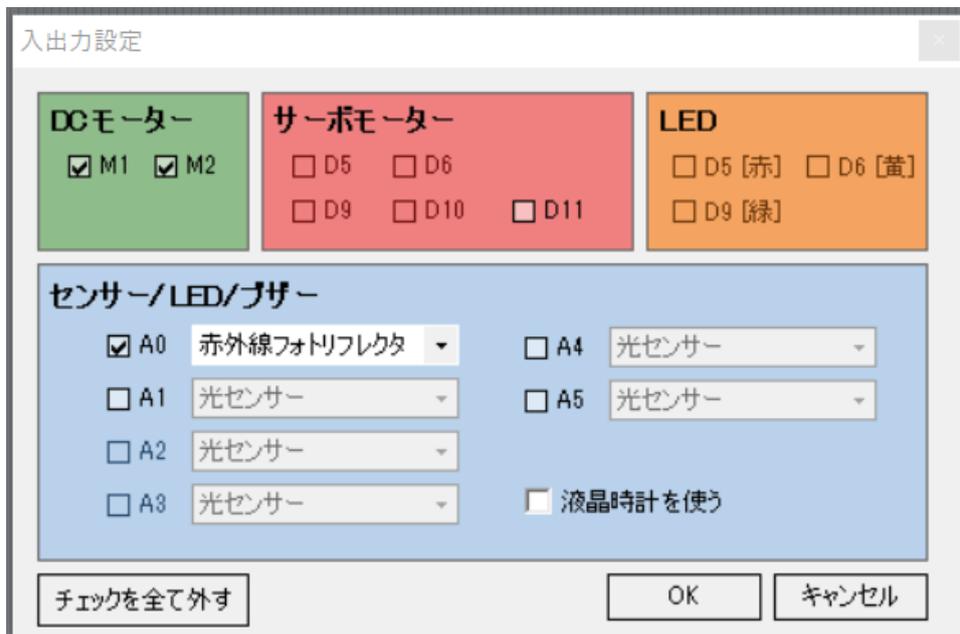


- 3 初期設定方法 入出力のポートを設定してあげる必要があります。



「編集」 「入出力設定」を選ぶ

#### 4 入出力設定方法



「チェックを全て外す」をクリック

DCモーターの「M1」・「M2」にチェックを入れる

センサー/LED/ブザーの「A0」にチェックを入れる

右のプルダウンを選択して、「赤外線フォトリフレクタ」を選択する。

「OK」をクリック

画面が以下のように変更になる。



## 5 プログラムの作成

### ・衝突軽減システムプログラム



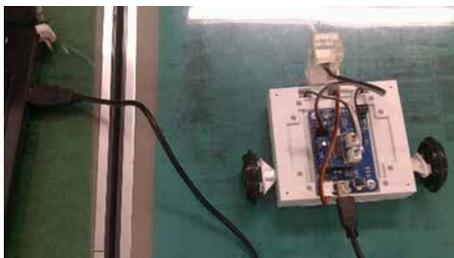
部品構成	パーツ
制御スタート	
モーターの速度を設定する ( M1・M2 ) M1...左、M2...右	
赤外線フォトリフレクタの受光値が「50」よりも大きい値であれば、M1・M2 両方の DC モーターを正転で動かし続ける。	 赤外線フォトリフレクタの設定は「0～100」
( 上記の条件でなければ ) M1・M2 の DC モーターを停止する。	

光の反射に応じて止まらない場合があります。赤外線フォトリフレクタの数値設定は、その都度調整が必要です。基本は「50」で設定してください。

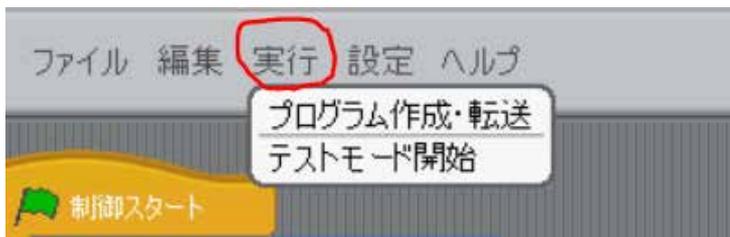
## 6 データの転送方法

ロボットの電源の OFF を確認。

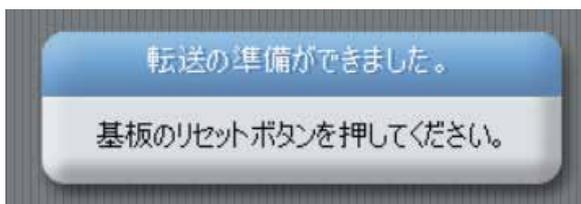
USB ケーブルをつなぐ。



「実行」 「プログラム作成・転送」をクリック。



「基板のリセットボタンを押してください。」が出たら、ロボットのリセットボタンを押す。



ディスプレイの文字が消えたら、転送 OK。

ロボットの裏の電源を ON。



安全な場所で試走させる。