

かにロボ きほんのうごかしがた

まえにすすむ

ひだり	P W M 2 , ~
みぎ	P W M 5 , ~

* “~”には 0~2000 のすうじをいれてください
すうじが 小さい ほどゆっくりになります。0 にするととまります。

ロボットはうしろにすすむこともできるよ

ひだり	O U T 1 , 1 : P W M 2 , ~
みぎ	O U T 6 , 1 : P W M 5 , ~

* “~”には 0~2000 のすうじをいれてください
すうじが 大きい ほどゆっくりになります。
2000 にするととまります。



あかるかったら

ひだり	I F 6 0 0 < A N A (0) ~
みぎ	I F 6 0 0 < A N A (2) ~

* “~”には ロボットにさせたいうごき (“PWM2,800”など) を
いれてください
うごきをみて、600 のすうじはちょうせいしてください

くらかったら

ひだり	I F A N A (0) < 6 0 0 ~
みぎ	I F A N A (2) < 6 0 0 ~

* “~”には ロボットにさせたいうごき (“PWM2,800”など) を
いれてください
うごきをみて、600 のすうじはちょうせいしてください



たまごをおとす

P W M 3 , 7 0

* うごきをみて、70 のすうじはちょうせいしてください

たまごをもどす

P W M 3 , 1 8 0

* うごきをみて、180 のすうじはちょうせいしてください

!! ちゅうい !!

PWM3,~の“~”のすうじはかならず 50~240 にしてください。
それいがいのすうじをいれると、サーボモータがこわれるおそれがあります。

かにロボ サンプルプログラム

めざせ！わくせい

```
10  PWM2,500:PWM5,500
20  IF (600<ANA(2))*(<ANA(0)>) GOTO100
30  IF 600<ANA(2) PWM2,0
40  IF 600<ANA(0) PWM5,0
50  WAIT10:GOTO10
100 PWM2,0:PWM5,0
```

おとせ！たまご

```
10  PWM2,500:PWM5,500
20  IF (600<ANA(2))*(<ANA(0)>) GOTO100
30  IF 600<ANA(2) PWM2,0
40  IF 600<ANA(0) PWM5,0
50  WAIT10:GOTO10
100 PWM2,0:PWM5,0
110 PWM3,70:WAIT60:PWM3,180
```

メモスペース

おぼえたこと、きづいたことをメモしておこう！