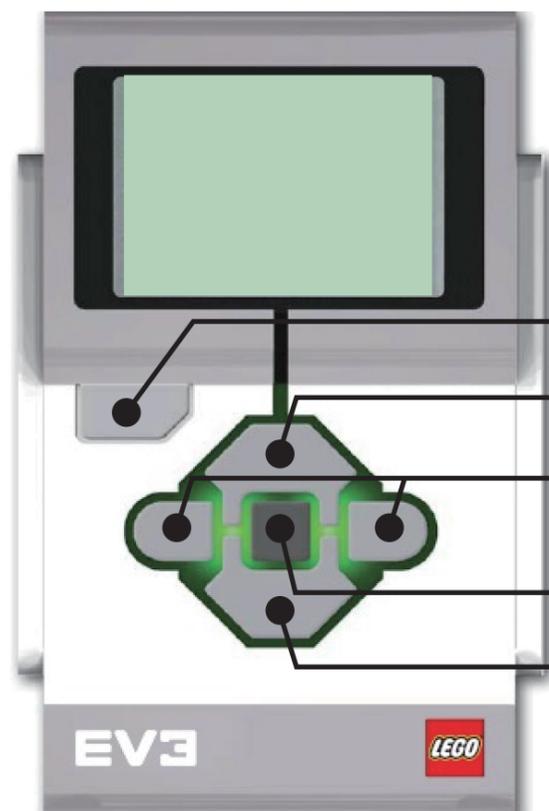




LEGO Mindstorms EV3 で 目指せロボコン！

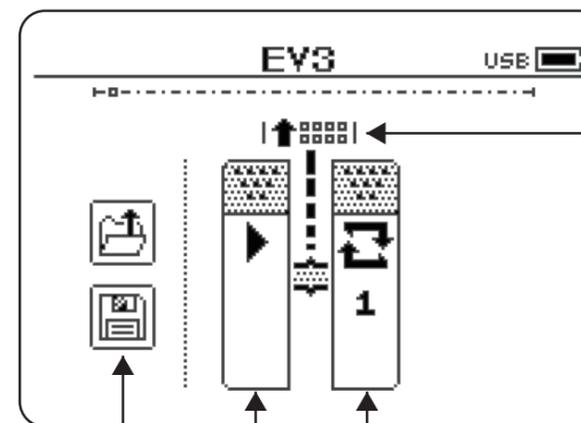
名前： _____

ボタンの説明



- キャンセルボタン
- 選択ボタン(上)
- 選択ボタン(左右)
- 決定ボタン
- 選択ボタン(下)

プログラムの作り方



「上」ボタンを押して
動作のブロックを入れる

1回で終わるか何回も繰り返すかを定める

保存 プログラムの実行(再生)

ブロックの種類

動作のブロック

- モータMの回転
- モータLの回転
- モータLの回転 (2つ同時)
- 画像の表示
- 音を鳴らす
- LED点灯

待機 / センサのブロック

- タッチセンサ: 設定した状態になるまで待機
- ジャイロセンサ: ロボットが設定した角度に回転するまで待機
- カラーセンサ: 設定した明るさになるまで待機
- 温度センサ: 設定した温度条件になるまで待機
- カラーセンサ: 設定した色になるまで待機
- モータM: 設定した角度になるまで待機
- 超音波センサ: 設定した距離になるまで待機
- ボタンが押されるまで待機
- 赤外線センサ: 信号を受信するまで待機
- 設定した時間待機
- 赤外線リモコンのボタンが押されるまで待機
- ブロックの削除

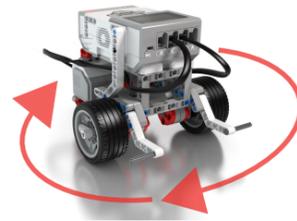
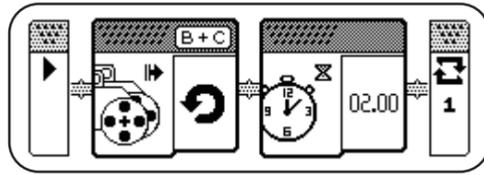
メニュー画面



「Brick Program」を選択して
ロボットを動かすプログラムを作る

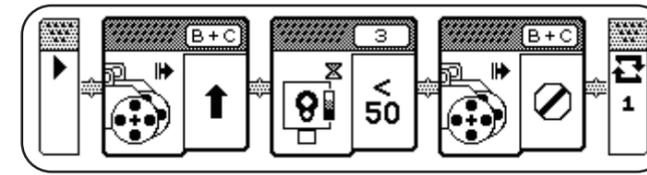
プログラムでロボットをうごかしてみよう！

1. その場で回転



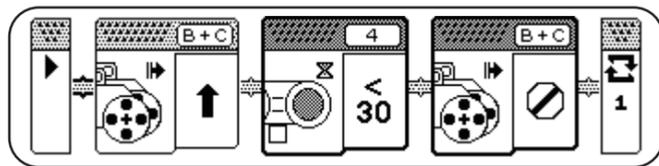
どのようにうごきましたか？

4. ラインで止まろう (カラーセンサ)



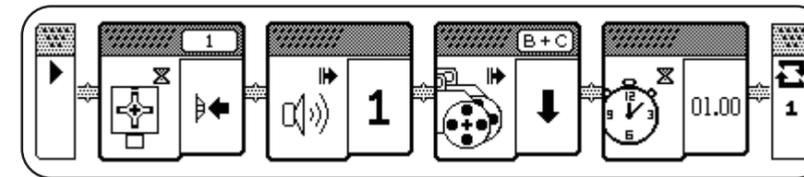
どのようにうごきましたか？

2. ぶつからないようにしよう (超音波センサ)



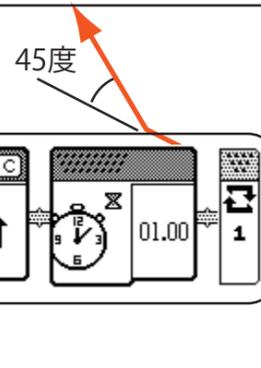
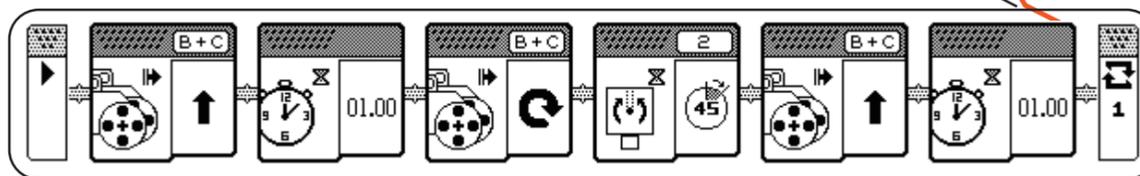
どのようにうごきましたか？

5. 押されたら動こう (タッチセンサ)



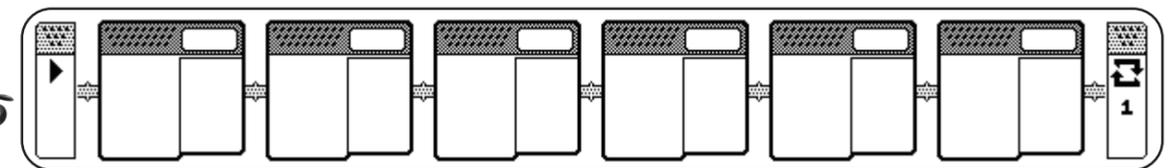
どのようにうごきましたか？

3. 45度まがろう (ジャイロセンサ)



どのようにうごきましたか？

6. オリジナルのプログラムを作ってみよう



どのようにうごきましたか？