



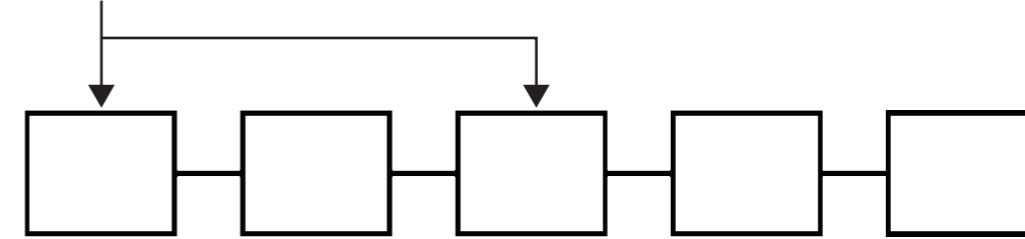
LEGO Mindstorms ロボットプログラミング

2009 7/18

名前: _____

プログラムの作り方

動作のブロックを入れる



待機 / センサ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
決める

ブロックの種類

動作のブロック

- ↑ 5秒前進
- ↑ 前進
- ↻ 2秒右回転
- ↻ 右回転
- ↻ 2秒左回転
- ↻ 左回転
- ↓ バック
- ↻ 5秒バック
- ↻ 2秒左にバック
- ↻ 左にバック
- ↻ 2秒右にバック
- ↻ 右にバック
- 何もしない
- ♪ 音
- ♪♪ 音

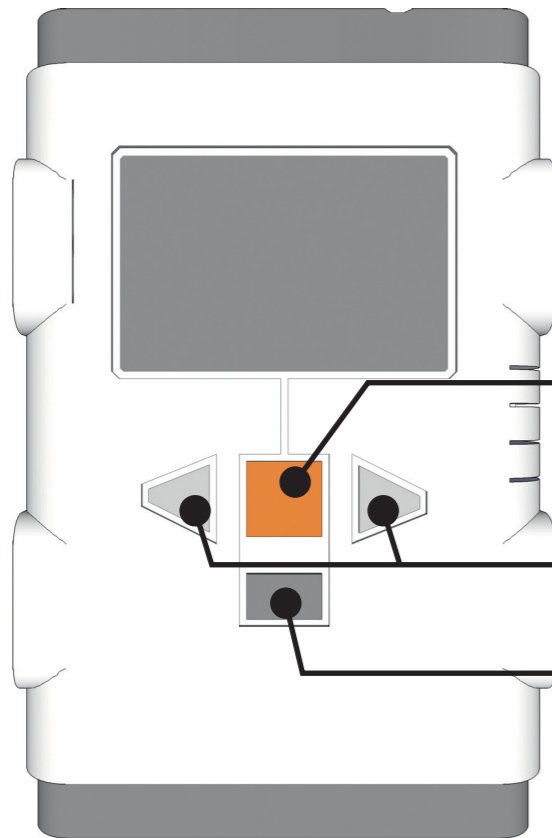
待機 / センサのブロック

- 何もしない
- ⌚ 2秒待つ
- ⌚ 5秒待つ
- ⌚ 10秒待つ
- 🔊 超音波で距離を測る
- 🔊 音の大きさを測る
- 🌞 明るさを測る
- 🌑 暗さを測る
- 👉 押されたかどうかを知る

繰り返しのブロック

- 🛑 繰り返さず終了する
- 🔄 何度も繰り返し実行する

ボタンの説明



決定ボタン

選択ボタン

キャンセルボタン

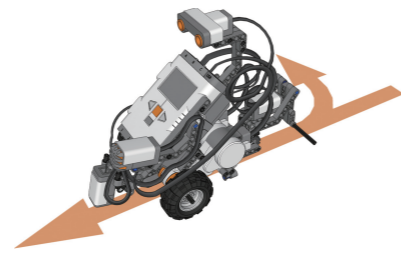
メニュー画面のアイコン



このアイコンを選択して
ロボットを動かすプログラムを作ります

プログラムでロボットをうごかしてみよう！

1. 前進とバックのくりかえし



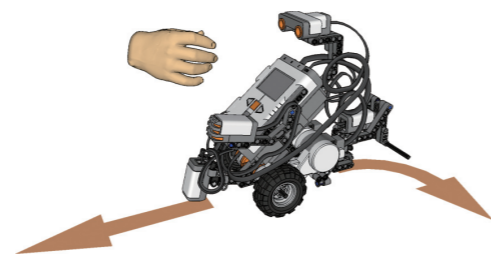
どのようにうごきましたか？

2. 手をたたいた音でうごかす (サウンドセンサ)



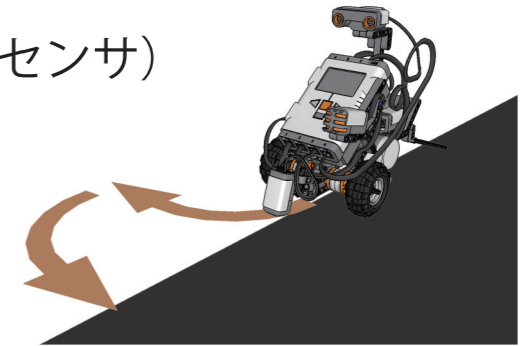
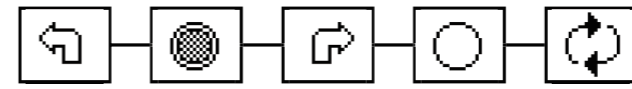
どのようにうごきましたか？

3. ぶつからないようにしよう (超音波センサ)



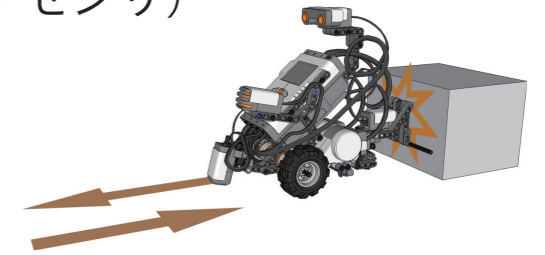
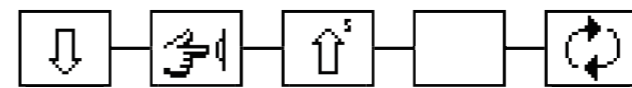
どのようにうごきましたか？

4. ラインをついせきしよう (ライトセンサ)



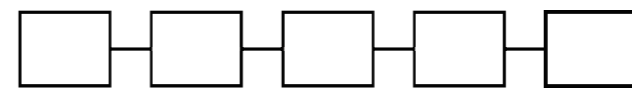
どのようにうごきましたか？

5. ぶつかったら前にすすむ (タッチセンサ)



どのようにうごきましたか？

6. 好きなように作ってみよう



どのようにうごきましたか？