



# 実践ロボットプログラミング

LEGO Mindstorms NXT で目指せロボコン!

WEB : <http://robot-programming.jp/>

著者 : 藤吉弘亘, 藤井隆司, 鈴木裕利, 石井成郎

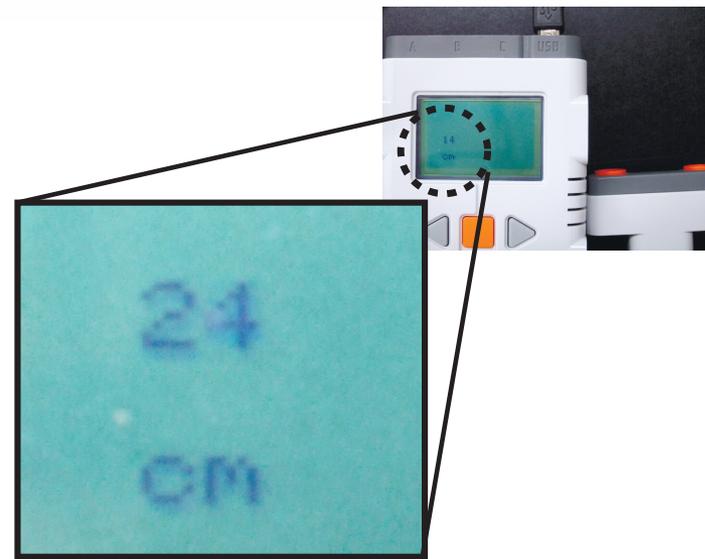
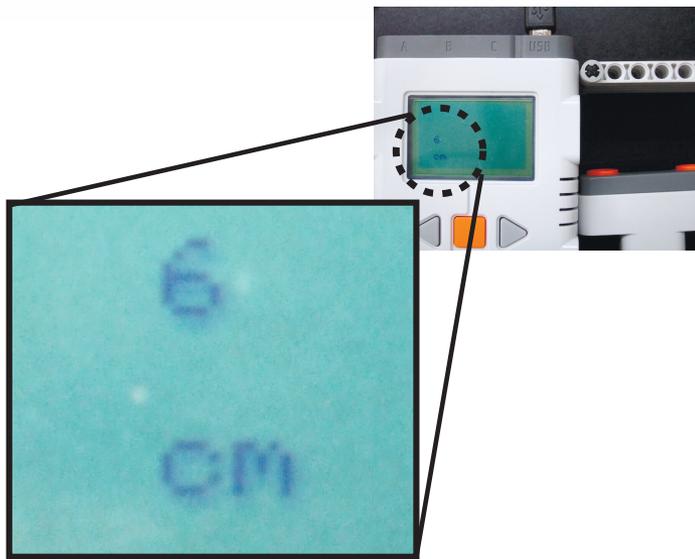
E-mail : [support@robot-programming.jp](mailto:support@robot-programming.jp)



## ■ディスプレイ表示

## テキストの表示

- ・ 超音波センサの値を液晶ディスプレイに表示
  - デバッグに重要





## 超音波センサ値を表示



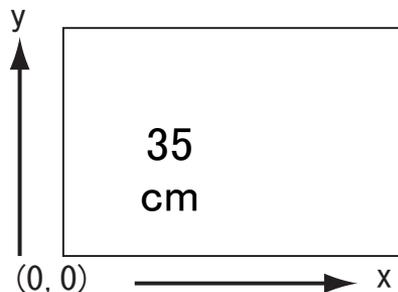


## 超音波センサ値を表示 (p.66: display-text.nxc)

display\_text.nxc

```
task main()
{
  SetSensorLowspeed(IN_4);           // 入力ポート 4 を超音波センサに設定
  int dist;

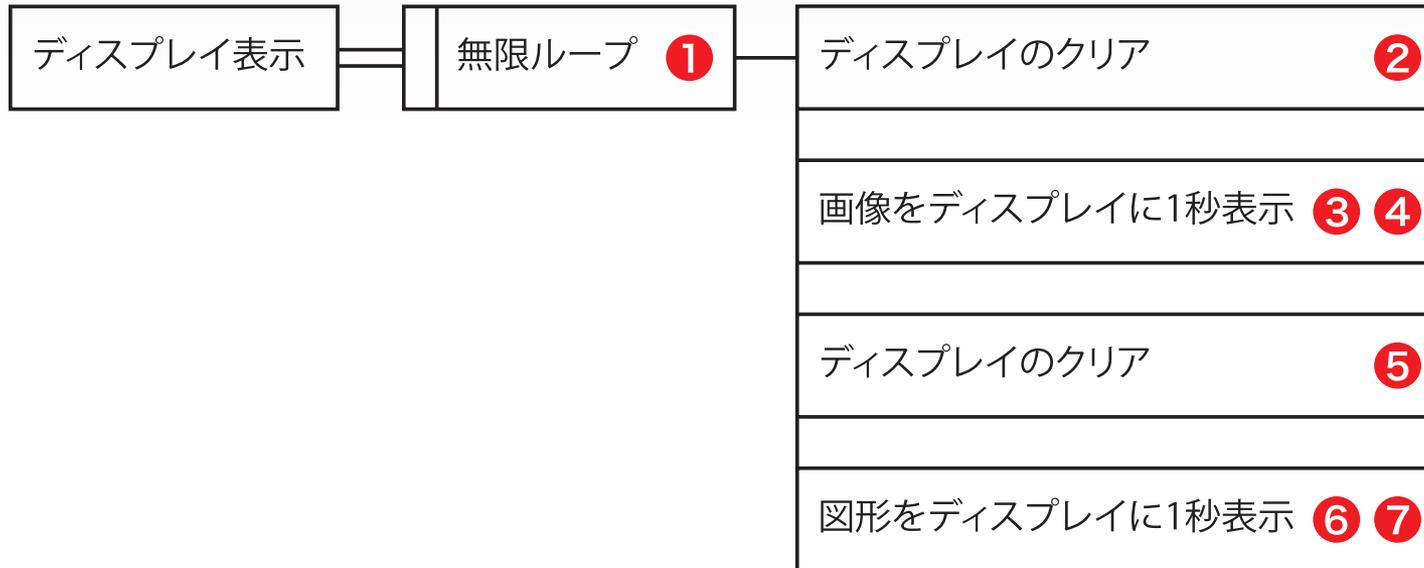
  ① while(true){
    ② dist = SensorUS(IN_4);         // 変数 dist にセンサ値を代入
    ③ TextOut(15, 15, "cm", true);  // 「cm」と画面に表示
    NumOut(15, 30, dist);          // センサ値を画面に表示
  }
}
```



液晶ディスプレイは  
左下が原点(0,0)



## 図形の表示





## 図形を表示 (p.69: display\_fig.nxc)

display\_fig.nxc

```
task main()
```

```
{
```

```
① while(true){
```

```
② ClearScreen(); // 画面のクリア
```

```
③ GraphicOut(22, 0, "Smile 01.ric"); // 画像ファイルの表示
```

```
④ Wait(1000);
```

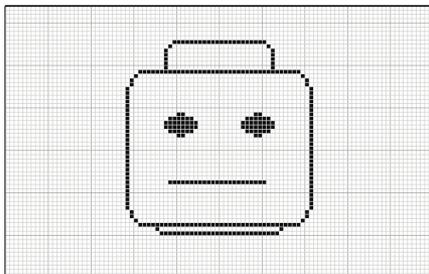
```
⑤ ClearScreen(); // 画面のクリア
```

```
⑥ CircleOut(50, 32, 30); // 円の表示
```

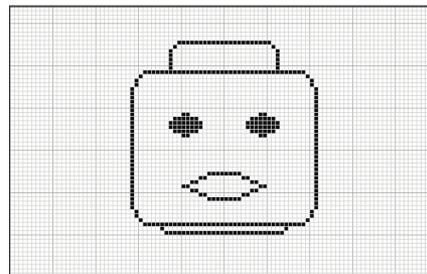
```
⑦ Wait(1000);
```

```
}
```

```
}
```



faceclosed.ric



faceopen.ric



## ■■■ 演習問題5-1 ■■■

- ・ 障害物までの距離が小さくなるほど大きくなる円を表示

