



# 実践ロボットプログラミング

LEGO Mindstorms NXT で目指せロボコン!

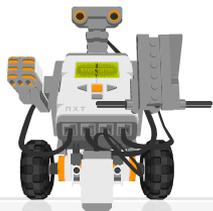
WEB : <http://robot-programming.jp/>

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)

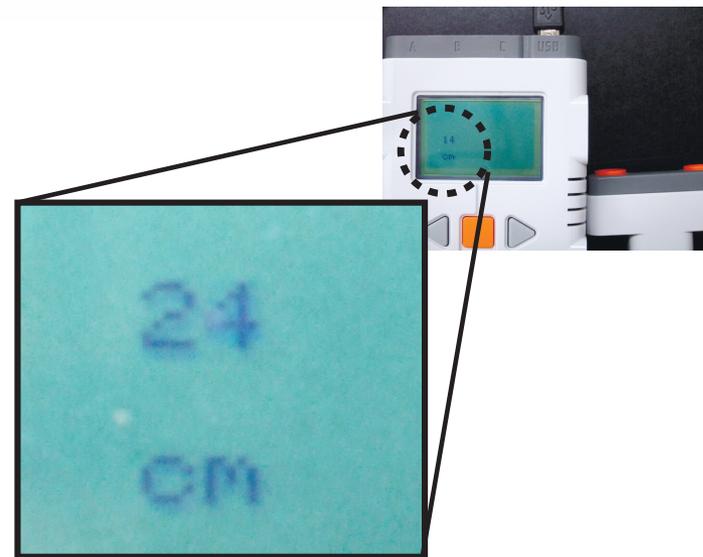
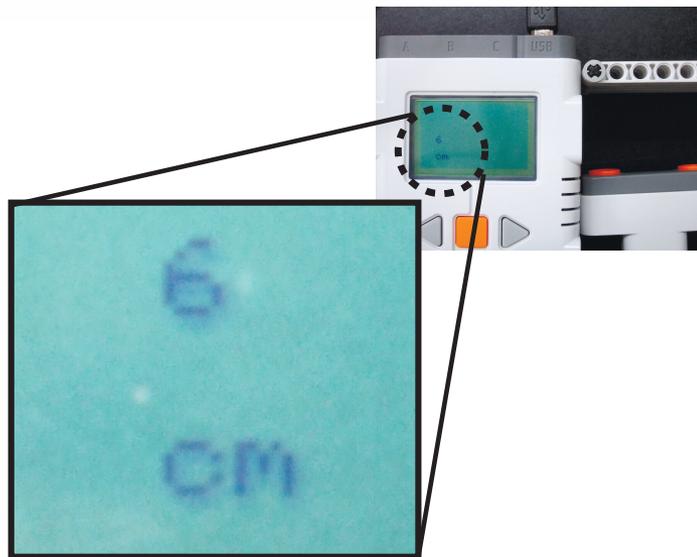


## ■ディスプレイ表示



## テキストの表示

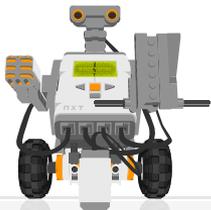
- ・ 超音波センサの値を液晶ディスプレイに表示
  - デバッグに重要





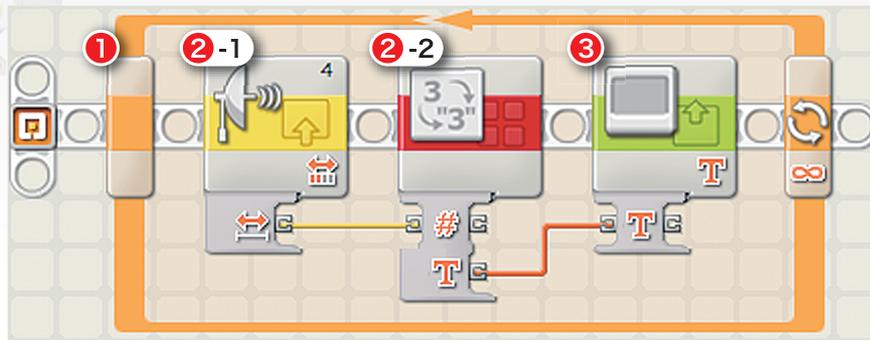
## 超音波センサ値を表示





# 超音波センサ値を表示 (p.67: display-text.rbt)

display\_text.rbt



無限ループ

①

ループ

コントロール: 永久

表示:  カウンター

ポート 4 の超音波センサで前方の物体までの距離を測定

②-1

超音波センサー

ポート: 1 2 3 4

比較:

距離: < 30

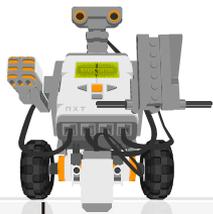
表示: cm センチメートル

超音波センサで測った数値をテキストに変換

②-2

テキスト番号

# 数字: 0

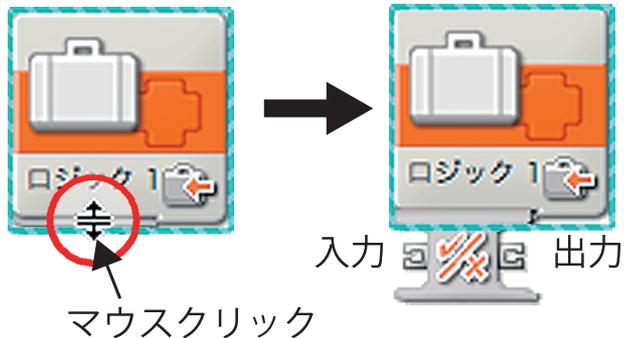


## 超音波センサ値を表示 (p.67: display-text.rbt)

テキストを表示  
(データワイヤで受け  
取ったテキストを表示す  
るので入力欄の文字は無  
視される.)



## データワイヤとデータハブ

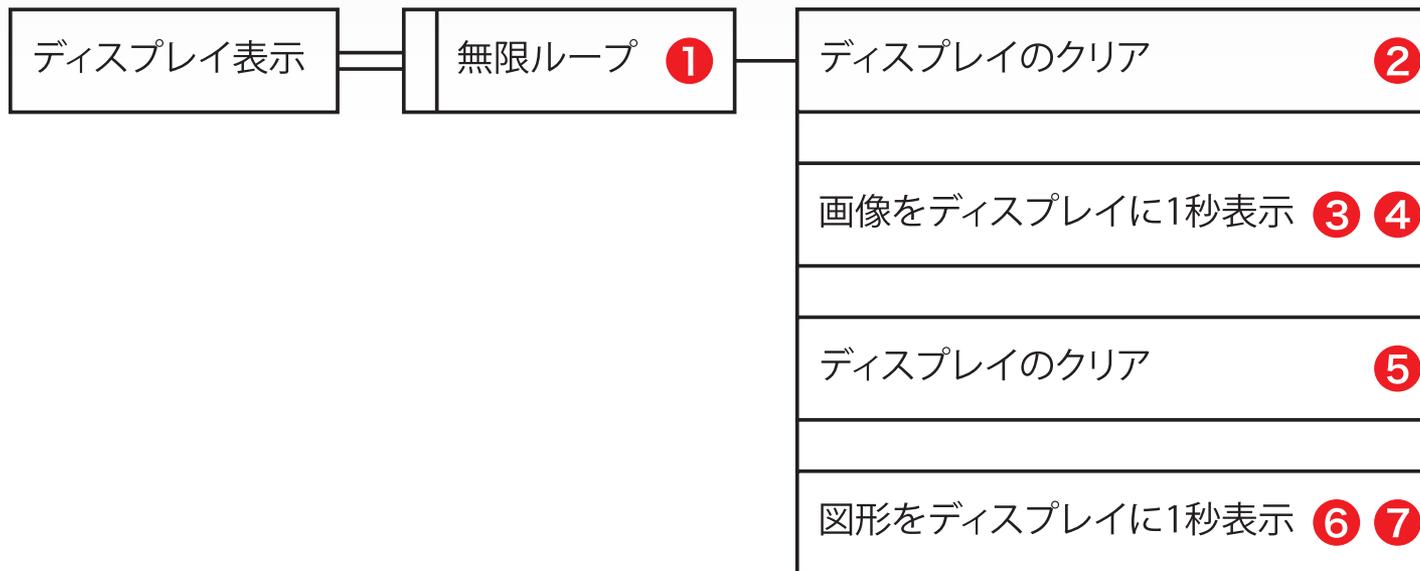


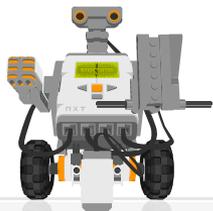
## データワイヤの色と意味

黄	: 数値
緑	: ロジック (正偽値)
オレンジ	: テキスト (文字)



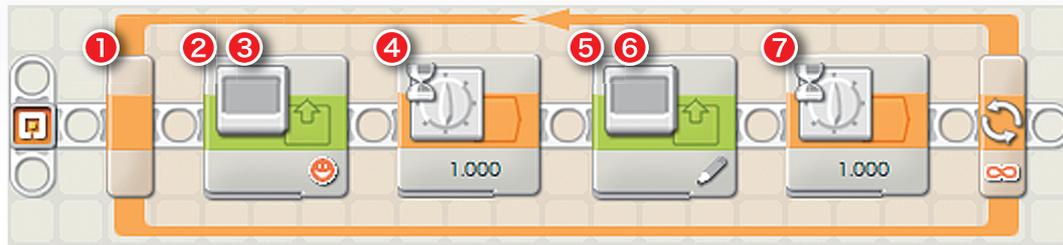
## 図形の表示





# 図形を表示 (p.70: display\_fig.rbt)

display\_fig.rbt



無限ループ

①

ループ

コントロール: 永久

表示:  カウンター

現在の画面の表示状態をクリアして、  
NXT-SW に標準で用意されている画  
像ファイルを表示

② ③

表示

動作: **イメージ** 位置:

表示:  クリア

ファイル: **Smile 01**

X: 22 Y: 0

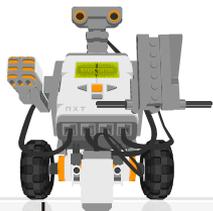
表示状態を 1 秒間保持

④

待機

コントロール: 時間

~まで: 秒: 1



## 図形を表示 (p.70: display\_fig.rbt)

現在の画面の表示状態をクリアして、  
円を表示 (X, Y で設定する値は表示  
する円の中心)

**5** **6**  
表示

動作: 図

位置:

表示:  クリア

タイプ: サークル

X: 50 Y: 32

半径: 30

**7**  
待機

コントロール: 時間

~まで: 秒: 1

表示状態を 1 秒間保持



## ■■■ 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

