

12月
15日

MicroBitで気象観測プログラム ⑤

マイクロビット プログラム

⑤

①  Google Chrome
グーグル・クローム

メイクコードエディター
MakeCode Editor

プログラムしましょう

② ホームから
新しいプロジェクトを追加する。



③ 名前をつけて保存する。

1215テスト



④ マイクロビットを
マックとUSBケーブルでつなぐ。

⑤  をクリックして、マックとマイクロビットをペアリングする。



デバイスをペアリング

⑥ "BBC micro:bit CMSIS-DAP"



⑧ ダウンロードすると、マイクロビットの
ハートのLEDが消える



ダウンロード



① 「リレー」をONにする。



② 「リレー」をOFFにする。



③ マイクロビットをテストボードにつないでボタンA、ボタンBのテストをする。

④ 「サーボモーター」のプログラム。



ずっと

変数 数字 を 50 にする

数を表示 数字

サーボ 出力する 端子 P1 角度

数値をマップする 数字

元の下限 0

元の上限 250

結果の下限 180

結果の上限 4

この数字を変えると、サーボモーターの回転角度が変わる。
(0 ~ 250の範囲)

⑤ サーボモーターをつないでテストをする。



無線でデータを受けとるプログラムを試してしてみましょう。

① 「無線」のプログラムを追加する。

元に戻す

最初だけ

無線のグループを設定 1

サーボ 出力する 端子 P1 角度 0

送信する側のプログラム

最初だけ

無線のグループを設定 1

ずっと

数を表示 明るさ

無線で数値を送信 明るさ

無線で受信したとき 数字

数を表示 数字

数値をマップする 数字

元の下限 0

元の上限 250

結果の下限 180

結果の上限 4

サーボ 出力する 端子 P1 角度

② 明るさが 50より小さくなったら、リレーをOFFにするプログラムを追加する。

もし 数字 < 50 ならば

デジタルで出力する 端子 P0 値 1

でなければ

デジタルで出力する 端子 P0 値 0

無線で受信したとき 数字

数を表示 数字

数値をマップする 数字

元の下限 0

元の上限 250

結果の下限 180

結果の上限 4

もし 数字 < 50 ならば

デジタルで出力する 端子 P0 値 1

でなければ

デジタルで出力する 端子 P0 値 0