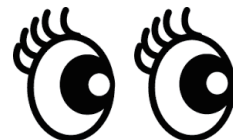
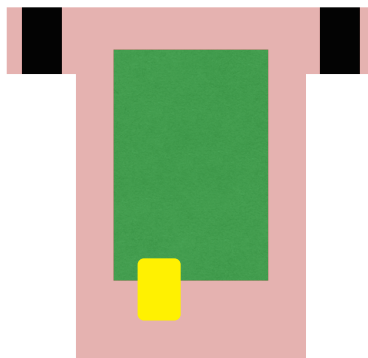


カニロボットには2つのセンサーがついています



左目：ANA(2) 右目：ANA(0)



ANAとはアナログの略です。
明るさを0~1023のかずで
教えてくれます。
(2)はIchigoJamのIN2に
つながっていることを示しています。

? は「おしえて」というコマンド

10 ? ANA(2) , ANA(0) ANA(2) と ANA(0) のかずをおしえて！
20 GOTO 10 10にいけ！

アウト

OUT はモーターに「電気をおくる」コマンド

まえ OUT18 . . . 2+16
みぎかいてん OUT17 . . . 1+16
ひだりかいてん OUT34 . . . 2+32
バック OUT33 . . . 1+32
みぎだけまえ OUT2 (OUT2,1)
みぎだけうしろ OUT1 (OUT1,1)
ひだりだけまえ OUT16 (OUT5,1)
ひだりだけうしろ OUT32 (OUT6,1)

とまれ！



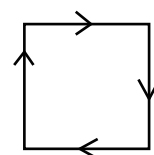
OUT 0

ウェイト

WAIT は「まって」というコマンド

10 OUT18 まえにすすめ
20 WAIT60 1秒まって (1秒=60)
30 OUT0 とまれ
40 GOTO10 10にいけ

<ミッション>
四角のかたちでグルグルまわす



セーブ

SAVE0 0番にセーブ ミッションのプログラム

赤いきばんのボタンを押しながら、IchigoJamの電源ON!! 0番のプログラムがうごくワザ!

