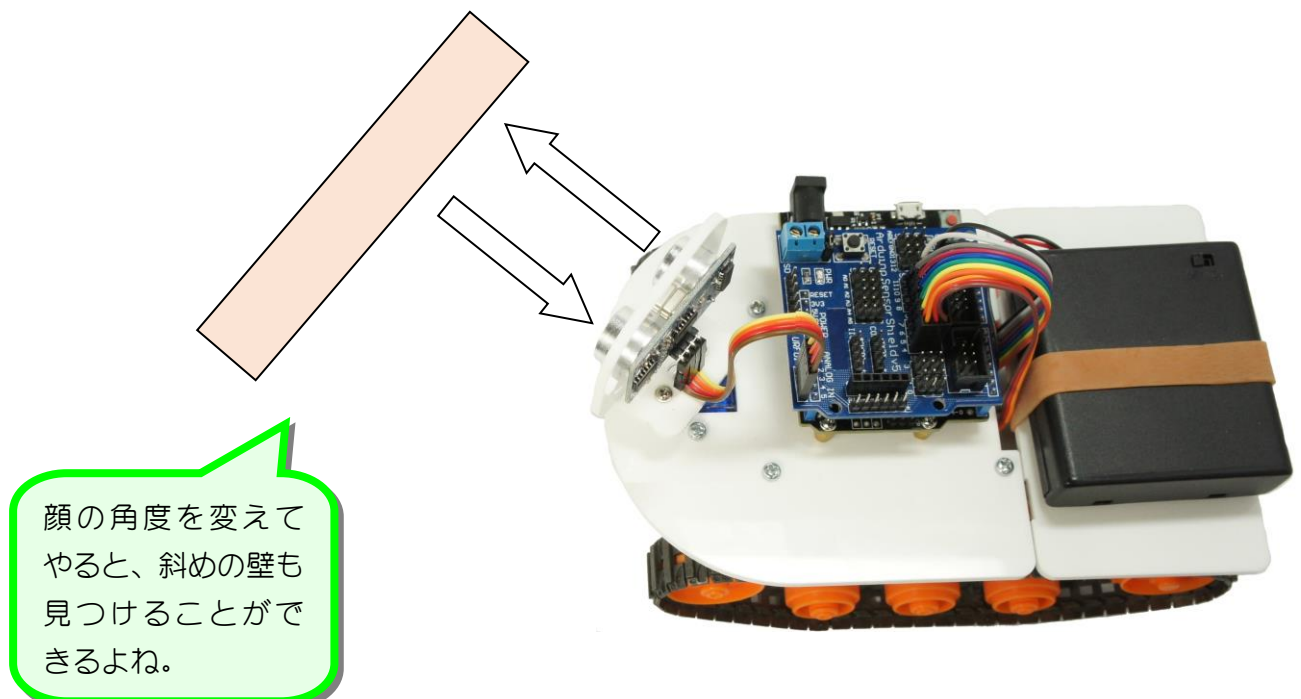
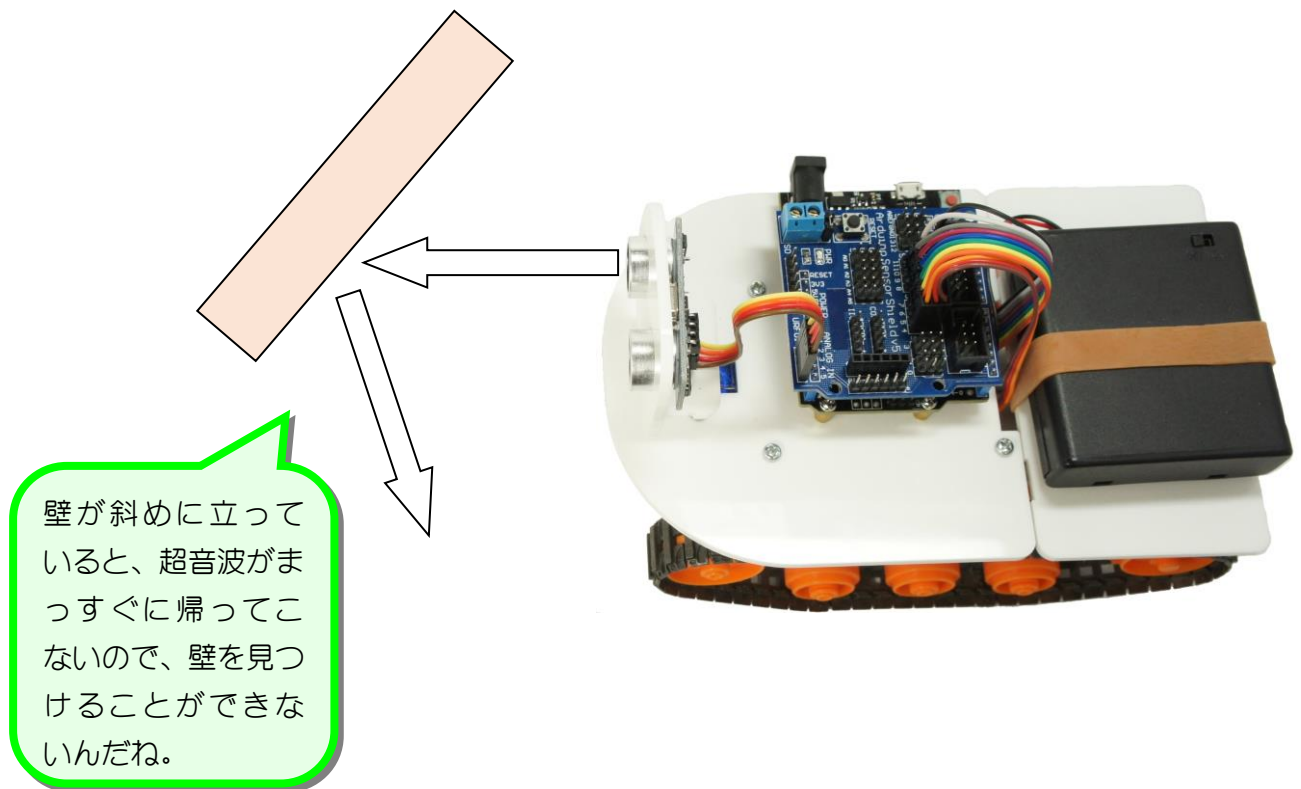


■第1章■ ぶつからんロボを改造するぞ

Vol.2 のテキストで作った「ぶつからんロボ」は、壁が斜めに立っていたらぶつかってしまったね。壁が斜めだと、超音波センサーから出た音がちゃんと帰ってこないんだ。斜めの壁でもぶつからないように時々センサーを左右に向けるようにしてみよう。



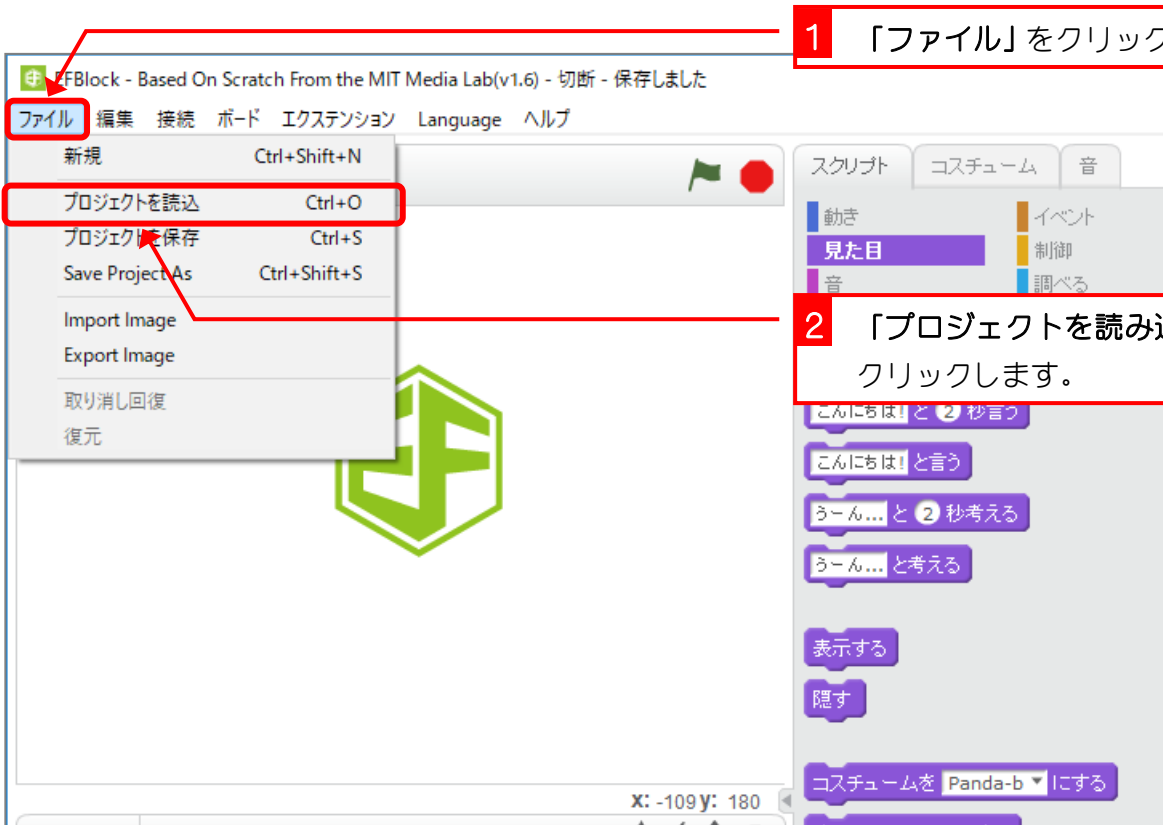
STEP 1. 「ぶつからんロボ」を読み込もう

1. EFBLOCK (イーエフブロック) を起動しましょう



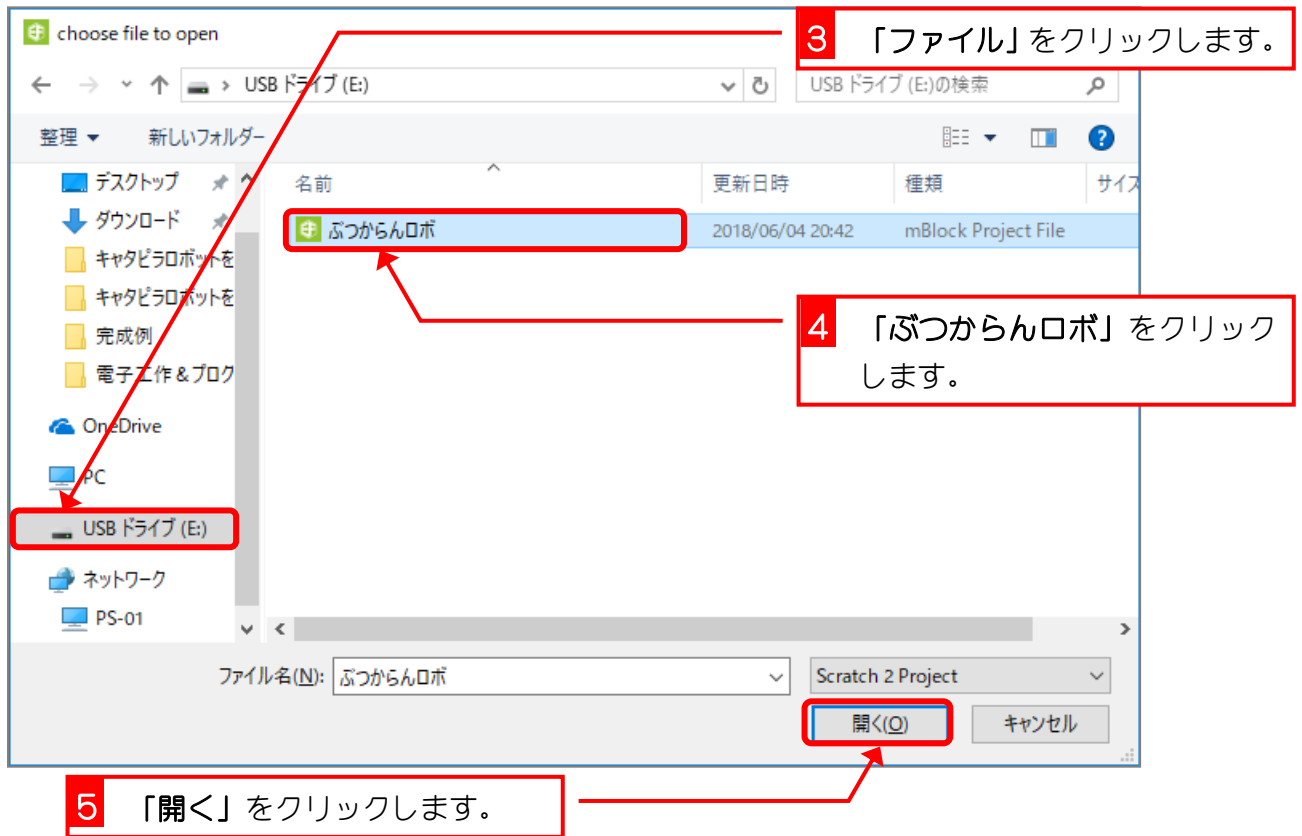
1 「EFBlock (イーエフブロック)」をダブルクリックします。

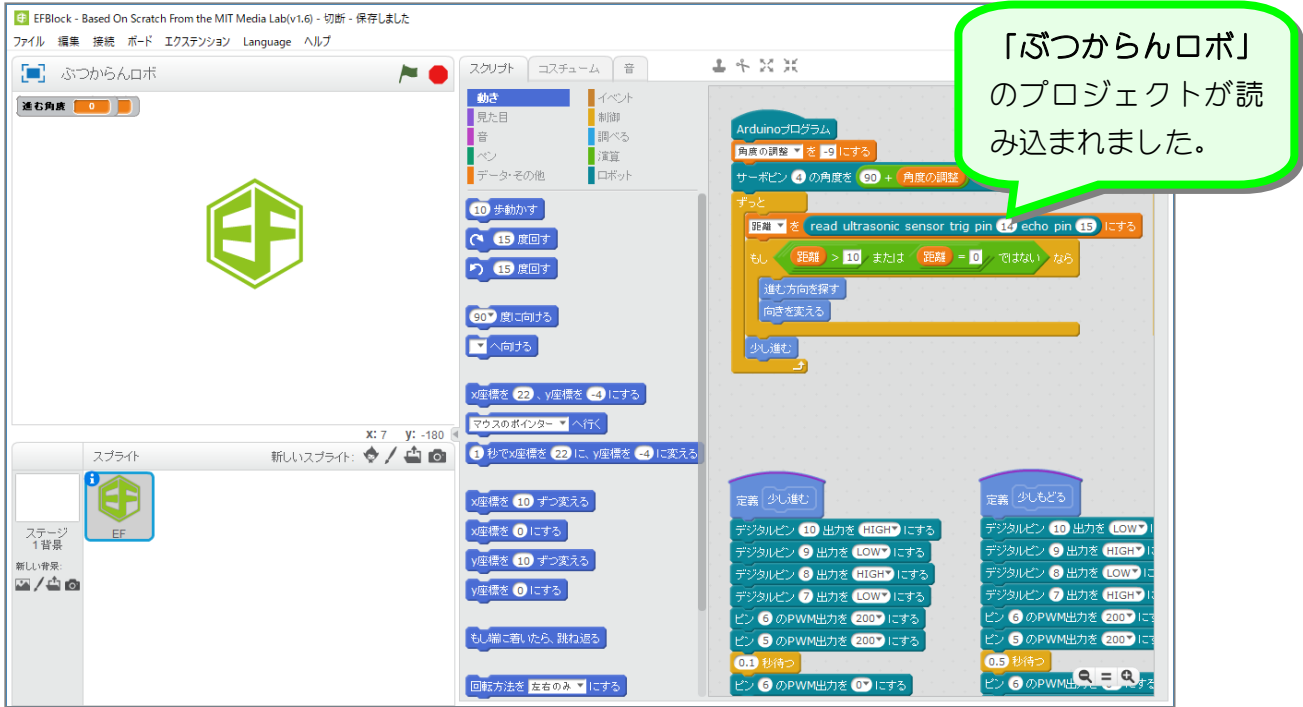
2. USB メモリに保存した「ぶつからんロボ」を読み込みましょう



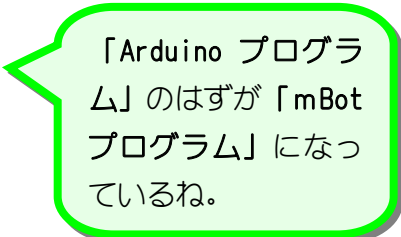
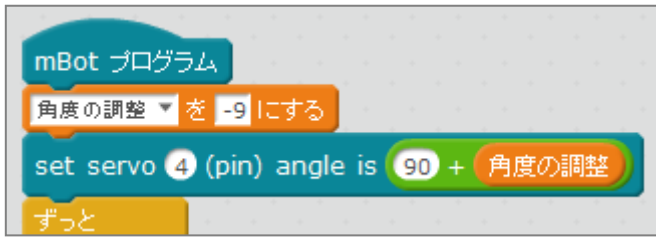
1 「ファイル」をクリックします。

2 「プロジェクトを読み込み」をクリックします。





プロジェクトを読み込むと、ブロックの表示が変わることがあります。

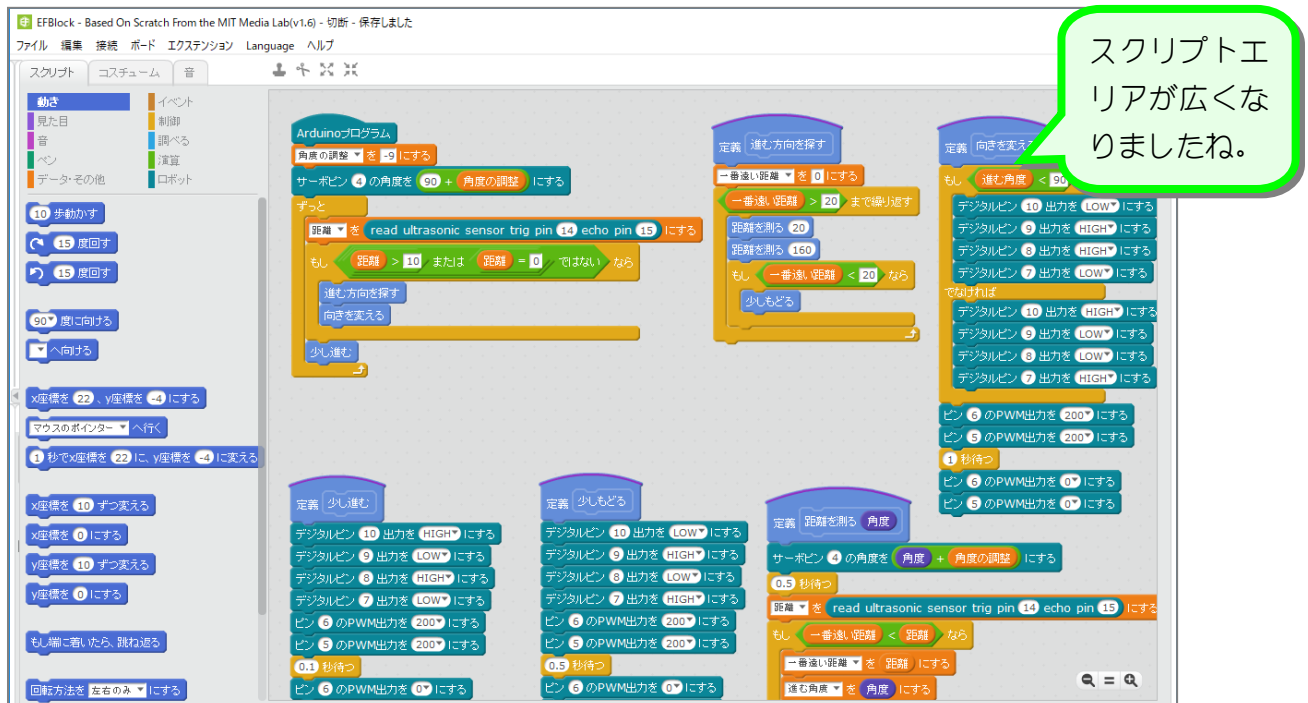


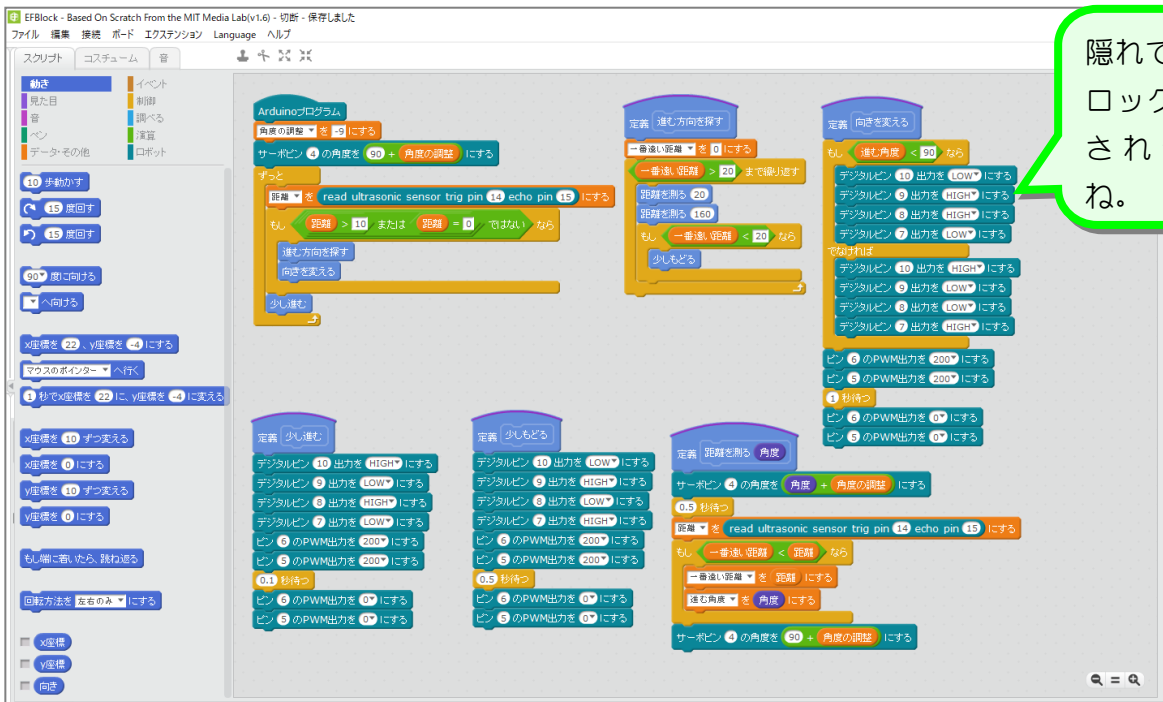
表示が変わってしまったけど内容は同じなんだ。



こんな時は、再度 EFBlock を起動しなおして、どこでもいいのでシリアルポートを接続しておくと、うまく読み込めるみたいだ。

3. ステージの表示を消しましょう





Arduino モードでは
使えないブロック
も表示されるので、
注意が必要だよ。

STEP 2. 定義を「進む」と「止まる」に分けよう

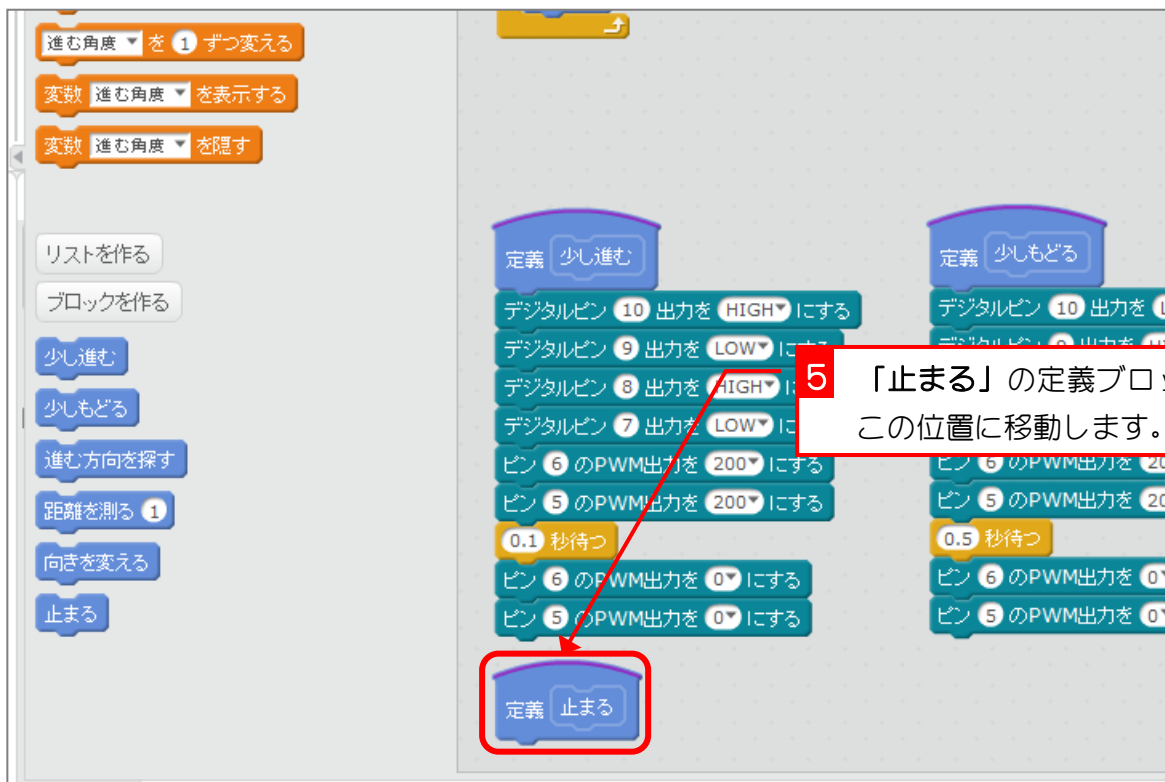
1. 「止まる」ブロックを作りましょう

1 「データ・その他」をクリックします。

2 「ブロックを作る」をクリックします。

3 「止まる」と入力します。

4 「OK」をクリックします。



The image shows the Scratch code editor. On the left is the 'ブロックのパレット' (Block Palette) with various blocks. The main workspace contains two '定義' (Define) blocks: '少しま進む' (Move a little forward) and '少しまどる' (Move a little backward). The '少しまどる' block contains a sequence of blocks: Digital pins 10, 9, 8, 7, 6, and 5 are set to HIGH, LOW, HIGH, LOW, and HIGH respectively. This is followed by a '0.5 秒待つ' (Wait 0.5 seconds) block, and then pins 6 and 5 are set to LOW. A red box highlights the '0.1 秒待つ' (Wait 0.1 seconds) block in the '少しま進む' block, with a red arrow pointing to the '0.5 秒待つ' block in the '少しまどる' block. A red box with the number '6' and Japanese text is positioned to the right of the workspace. A white arrow points from the '0.1 秒待つ' block to the '定義 止まる' (Define Stop) block below.

6 「ピン 6 のPWM出力・・・」のブロックを「止まる」のブロックの下に移動します。

The image shows the Scratch code editor after the block move. The '定義 止まる' (Define Stop) block now contains the sequence of blocks for pins 6 and 5 being set to LOW. A green speech bubble on the right contains Japanese text.

「止まる」の定義ブロックが完成しました。

2. 「少し進む」ブロックを「進む」に変更しましょう

