

LEVEL3クローラを動かすプログラム (BlocklyDuinoの場合)

BlocklyDuino Editor

ブロック

Arduino

制御
繰り返し
配列
算数
テキスト
変数
関数

初期設定
▼ ピン制御
デジタル
アナログ
その他
時間
シリアル通信
割り込み処理

▶ Adafruit
▶ Grove
▶ ロボット
▶ イーサーネット
▶ クラウドサービス
サーボ
超音波センサー
LCD
その他センサー

front

ミリ秒待つ 5000

brake

ミリ秒待つ 5000

back

ミリ秒待つ 5000

brake

ミリ秒待つ 5000

right

ミリ秒待つ 5000

brake

ミリ秒待つ 5000

left

ミリ秒待つ 5000

brake

ミリ秒待つ 5000

★ 関数名 front

デジタル出力ピン 2 状態 HIGH

デジタル出力ピン 4 状態 LOW

デジタル出力ピン 7 状態 HIGH

デジタル出力ピン 8 状態 LOW

★ 関数名 right

デジタル出力ピン 2 状態 LOW

デジタル出力ピン 4 状態 HIGH

デジタル出力ピン 7 状態 HIGH

デジタル出力ピン 8 状態 LOW

★ 関数名 back

デジタル出力ピン 2 状態 LOW

デジタル出力ピン 4 状態 HIGH

デジタル出力ピン 7 状態 LOW

デジタル出力ピン 8 状態 HIGH

★ 関数名 left

デジタル出力ピン 2 状態 HIGH

デジタル出力ピン 4 状態 LOW

デジタル出力ピン 7 状態 LOW

デジタル出力ピン 8 状態 HIGH

★ 関数名 brake

デジタル出力ピン 2 状態 LOW

デジタル出力ピン 4 状態 LOW

デジタル出力ピン 7 状態 LOW

デジタル出力ピン 8 状態 LOW

まっすぐ進まないときに速さを調整するために使う プログラム (BlocklyDuinoの場合)

The screenshot shows the BlocklyDuino Editor interface. The left sidebar contains a category list for 'Arduino' blocks, including '制御' (Control), '繰り返し' (Loop), '配列' (Array), '算数' (Math), 'テキスト' (Text), '変数' (Variable), '関数' (Function), '初期設定' (Initial Setup), 'ピン制御' (Pin Control), '時間' (Time), 'シリアル通信' (Serial Communication), and '割り込み処理' (Interrupt Handling). The main workspace contains a sequence of blocks:

- デジタル出力ピン 7 状態 HIGH
- デジタル出力ピン 8 状態 LOW
- アナログ出力ピン 9 値 128
- デジタル出力ピン 4 状態 HIGH
- デジタル出力ピン 5 状態 LOW
- アナログ出力ピン 6 値 128
- ミリ秒待つ 7000
- デジタル出力ピン 7 状態 LOW
- デジタル出力ピン 8 状態 LOW
- アナログ出力ピン 9 値 128
- デジタル出力ピン 4 状態 LOW
- デジタル出力ピン 5 状態 LOW
- アナログ出力ピン 6 値 128
- ミリ秒待つ 2000

The status bar at the bottom indicates the file name: ファイル名: motorsample1.ino