

4 センサーを使ってみよう

知らない人を見たらモリーがほえるプログラムを作りたい！モリーの頭(超音波センサー)と、EV3のポート4がケーブルでつながっているかな。



モリーの目の前に手を出してみよう。iPadの画面に表示される超音波センサーの値は変わったかな？



超音波センサーは何cmまでの距離をはかれるのかな。



オレンジ色のタブにある待機ブロックを使って、次のプログラムを作ってみよう。待機ブロックをタップして「超音波センサー→比較→距離(cm)」を選ぶと、次のプログラムが作れるよ。



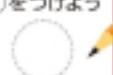
値を10に設定しよう。

ワンポイントアドバイス

モーターブロックをタップして「オン」を選ぶと、時間や回転数を決めずにモーターが動かせるぞ(ただし、そのあとには待機ブロックなどが必要)。動いているモーターを止めるためには、「オフ」のブロックが必要だ。だから上のプログラムではモーターブロックが2つあるんだ。



おわったら○をつけよう



5 さいごのミッション

目の前に何かが現れたら近づいて、ワンワンと吠えてから後ろにもどるプログラムを作ろう。



さいごに受講者専用Webページ「Dr.Ido研究室」から、今回のChallenge!!に取り組もう！



分解するときには、部品をケースの中にもどしておこう。同じ部品は同じ場所にもどすようにしておくよ、これからの組み立てが楽になるよ！

おわったら○をつけよう



ケースの中に入っている大きなカードのうらを見ながら、赤いトレイに入れていこう。

