

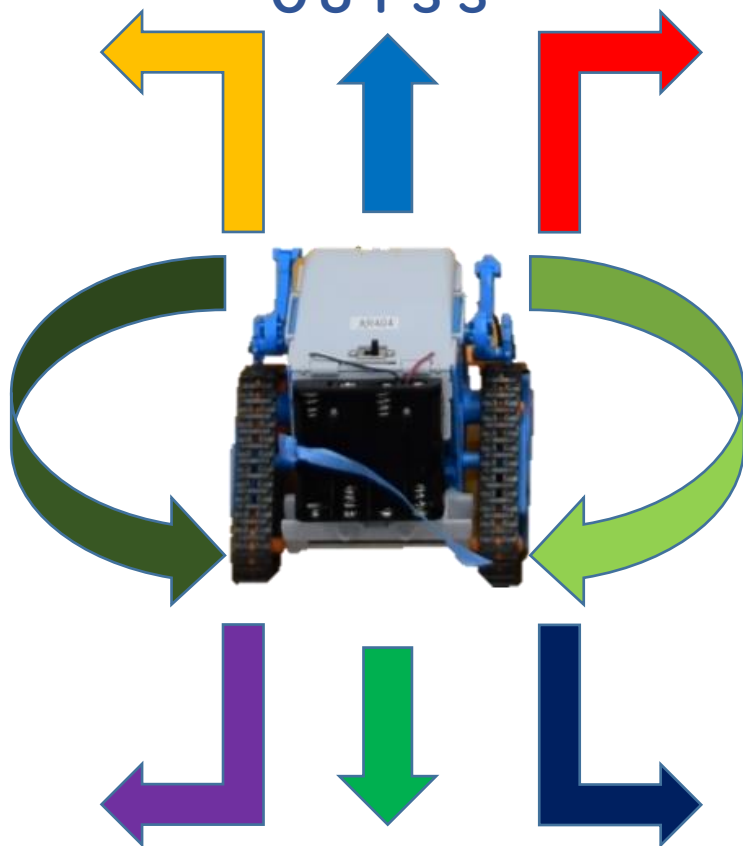
カムロボの基本動作

左に曲がる
OUT 3 2

前へ進む
OUT 3 3

右に曲がる
OUT 1

左に回転
OUT 3 4



右に回転
OUT 1 7

OUT 2
後ろ左に曲がる

OUT 1 8
後ろへ進む

OUT 1 6
後ろ右に曲がる

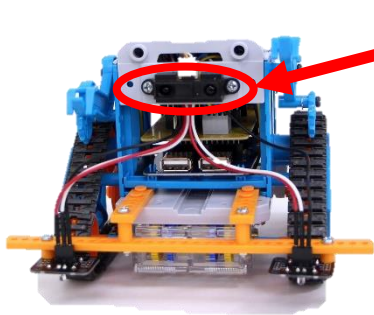
OUT 左右のモータを動かす

WAIT 命令を続ける時間を指定する

【カムロボを走らせるプログラムの例】

10	OUT 3 3	前進
20	WAIT 1 80	前進を3秒間続ける
30	OUT 3 4	左回転
40	WAIT 2 40	左回転を4秒間続ける

カムロボのセンサを使った動き



距離センサ

カムロボに取り付けられている距離センサを使ってカムロボを動かす基本のプログラム。

```
10 D=ANA (2)           Dはセンサの数値
20 IF D<500 OUT 33     センサの数値が<500なら
30 IF D>500 OUT 18     センサの数値が>500なら
40 GOTO 10             10行目の命令へ戻る
```

水色の数を変えて動かしてみよう

【障害物をよけるプログラムの例】

```
10 OUT 33
20 D=ANA (2)
30 IF D<500 GOTO 10 ELSE OUT 17:WAIT 90
40 OUT 33
50 D=ANA (2)
60 IF D<500 GOTO 40 ELSE OUT 34:WAIT 90
70 OUT 33
```

IF . . . もし~だったら

ELSE . . . ~でないときは

ドローンの基本動作

●離陸 ～ 着陸

```
10 S="MJ UDP 192.168.10.1 8889 "  
20 ?STR$(S);"command":WAIT60  
30 ?STR$(S);"takeoff":WAIT300  
40 ?STR$(S);"land":WAIT60
```

※192.168.10.1にはドローンのIPアドレスを入れる

●離陸 ～ 右宙返り ～ 左宙返り ～ 着陸

```
10 S="MJ UDP 192.168.10.1 8889 "  
20 ?STR$(S);"command":WAIT60  
30 ?STR$(S);"takeoff":WAIT300  
31 ?STR$(S);"flip r":WAIT240  
30 ?STR$(S);"flip l":WAIT240  
40 ?STR$(S);"land":WAIT60
```

●離陸 ～ 2m先でUターンして戻る ～ 着陸

```
10 S="MJ UDP 192.168.10.1 8889 "  
20 ?STR$(S);"command":WAIT60  
30 ?STR$(S);"takeoff":WAIT360  
40 ?STR$(S);"forward 200":WAIT360  
50 ?STR$(S);"ccw 90":WAIT180  
60 ?STR$(S);"forward 40":WAIT180  
70 ?STR$(S);"ccw 90":WAIT180  
80 ?STR$(S);"forward 200":WAIT300  
90 ?STR$(S);"land":WAIT60
```