

ウェブブラウザで micro:bit のサイトを開く

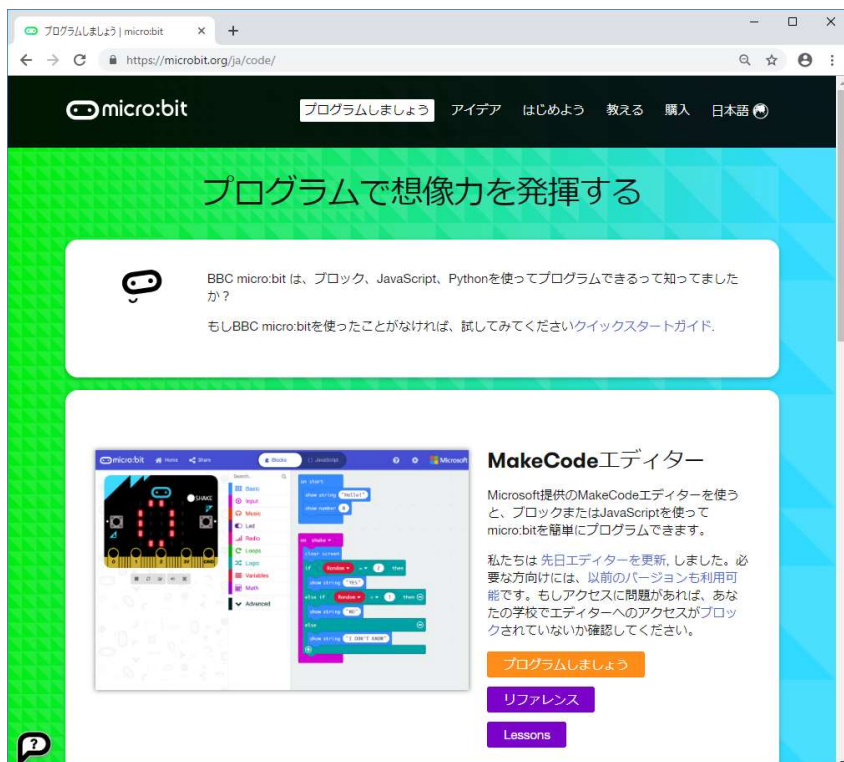
ふだんインターネットを見るときに使っているソフト（アプリケーション）を起動します。（おすすめは Google Chrome かな。）



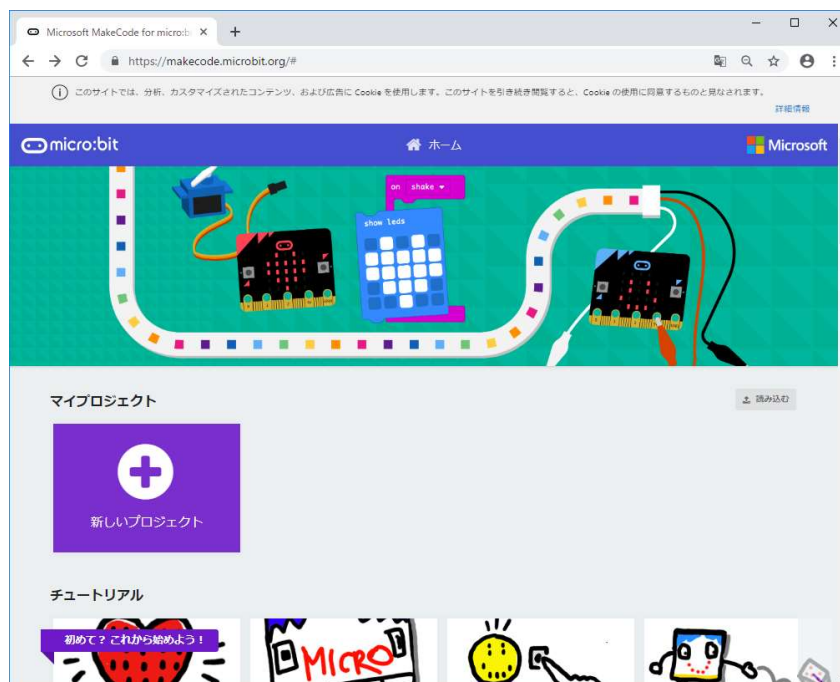
ウェブブラウザを起動したら、micro:bit のウェブサイトを開きます。
URL は「<https://microbit.org/ja/>」。こんなページが表示されます。



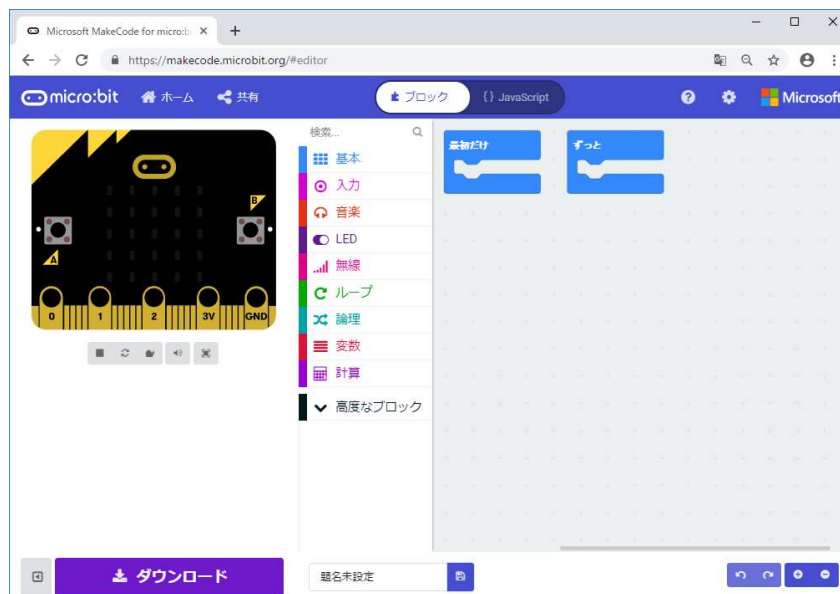
上部のメニューから「プログラムしましょう」をクリックします。



オレンジ色の「プログラムしましょう」をクリックすると、プログラミングのホーム画面が表示されます。



このホーム画面で、マイプロジェクトの「新しいプロジェクト」をクリックすると、プログラミングの画面が表示されます。

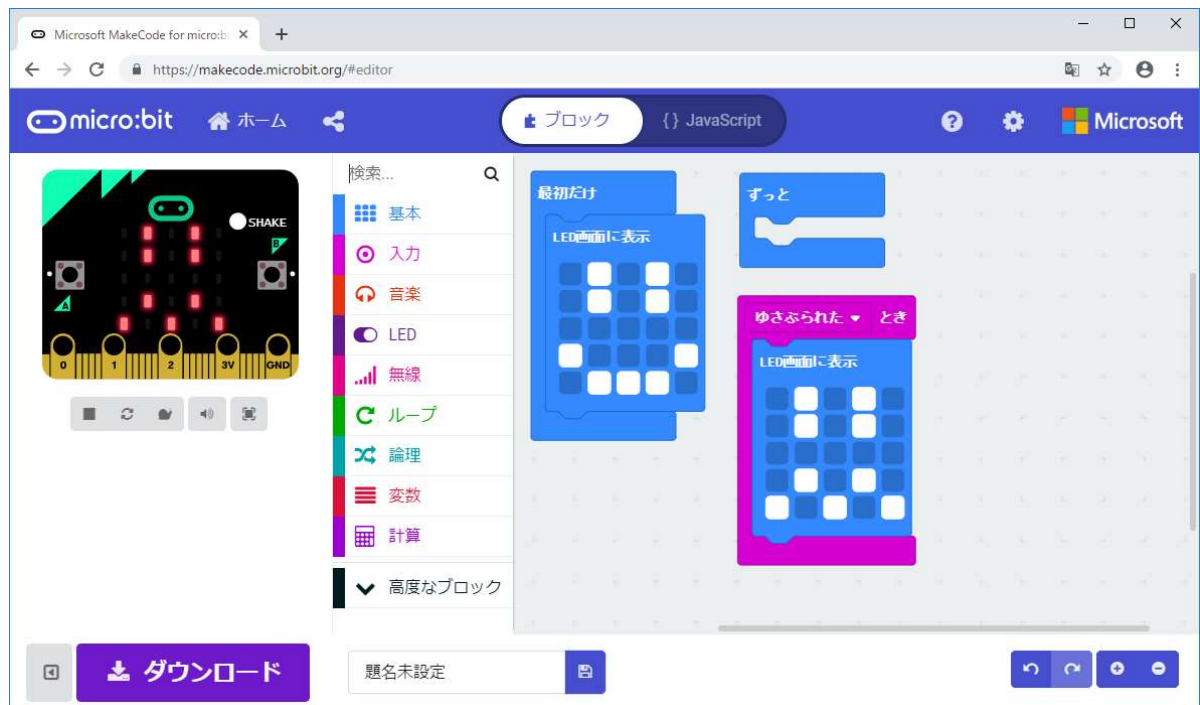


micro:bit で遊んでみよう

次のプログラムを入力してください。

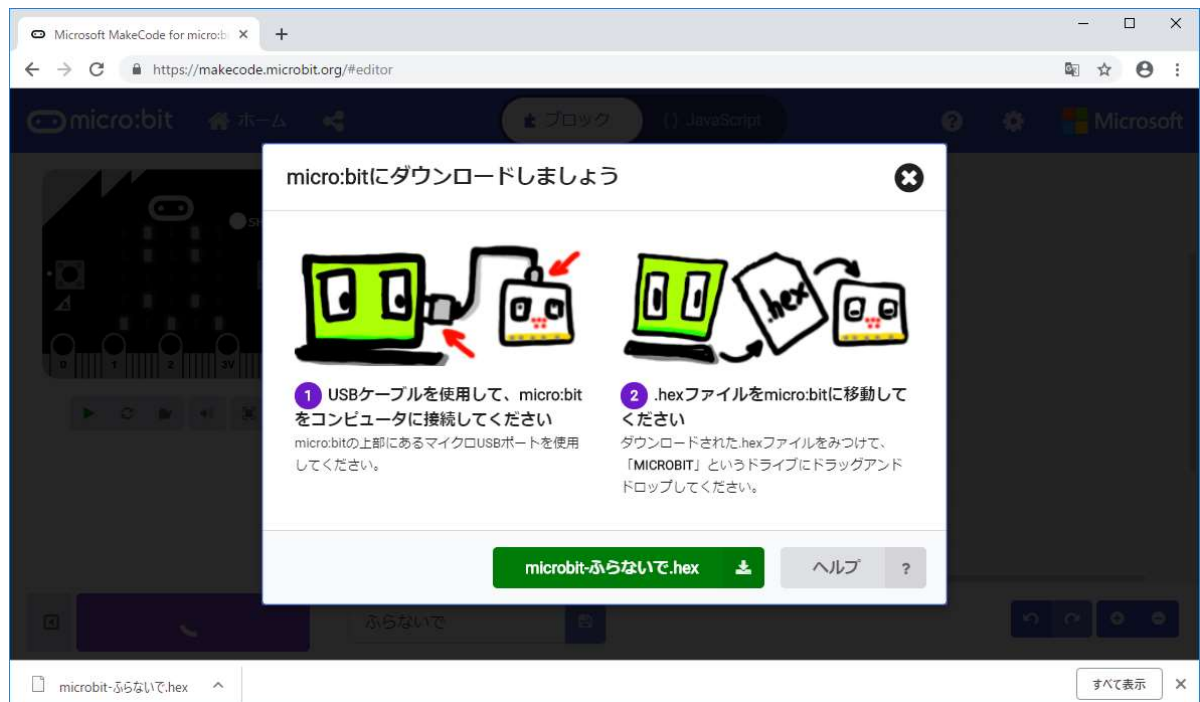
画面の左側にある micro:bit でプログラムのテストをすることができます。

micro:bit 上の「SHAKE」のOをクリックしてみてください。



micro:bit に書き込んでみよう

このプログラムに名前を付けてダウンロードします。画面下部の「題名未設定」を好きな名前に変えてから左下のダウンロードをクリックします。



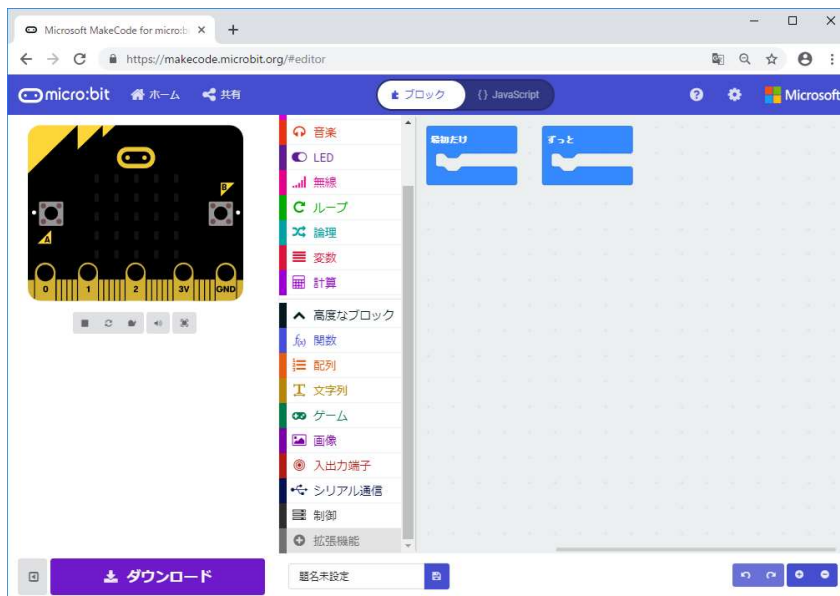
micro:bit とパソコンを USB ケーブルで接続します。

接続するとマイコンピュータに MICROBIT というドライブが表示されます。

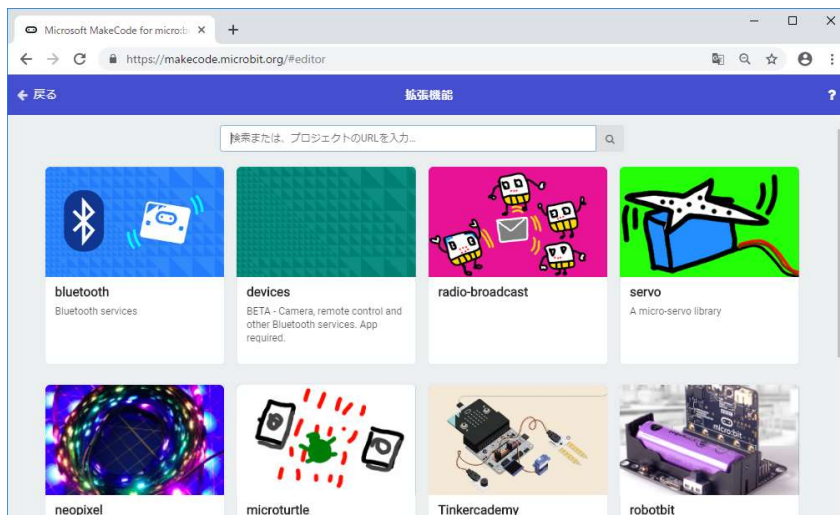
先ほどダウンロードしたファイル（～.hex）をこのドライブへコピーしてください。

※書き込みが始まると micro:bit の裏側の LED が点滅します。この点滅が止まると書き込みが完了したことになります。

拡張機能を追加する



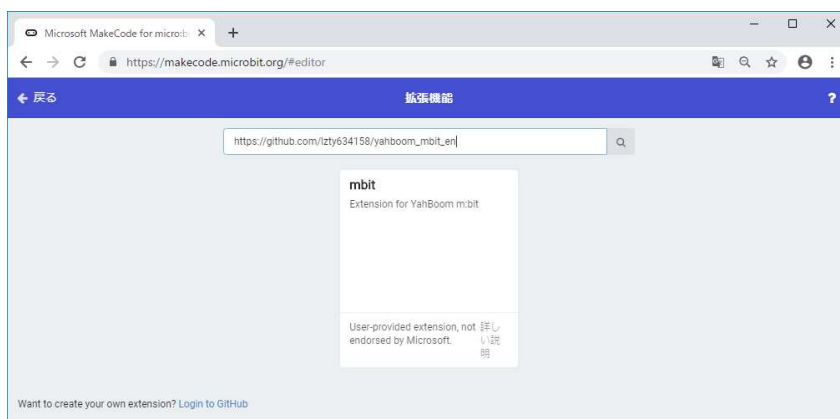
ロボットを動かすための拡張機能を追加します。「高度なブロック」をクリックし、「拡張機能」を選択（クリック）します。



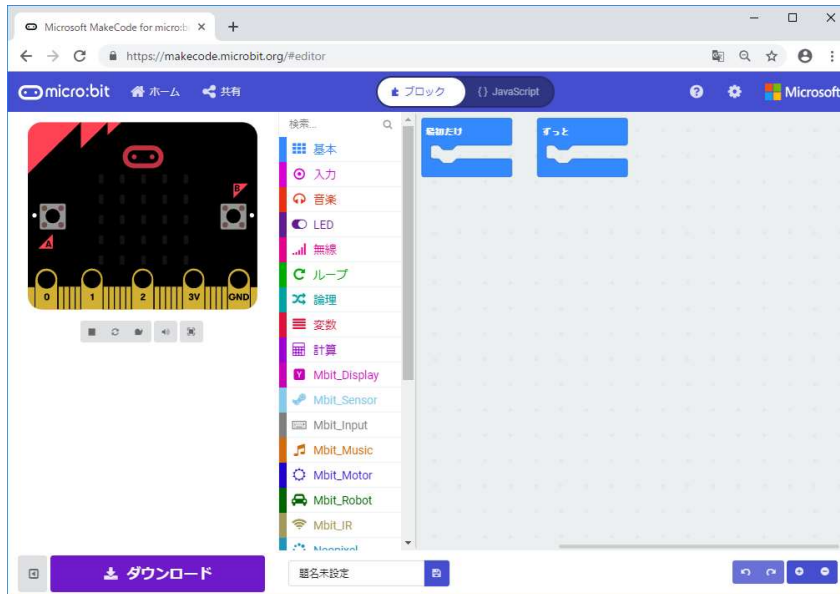
上部の「検索または、プロジェクトのURLを入力...」に

https://github.com/Izty634158/yahboom_mbit_en

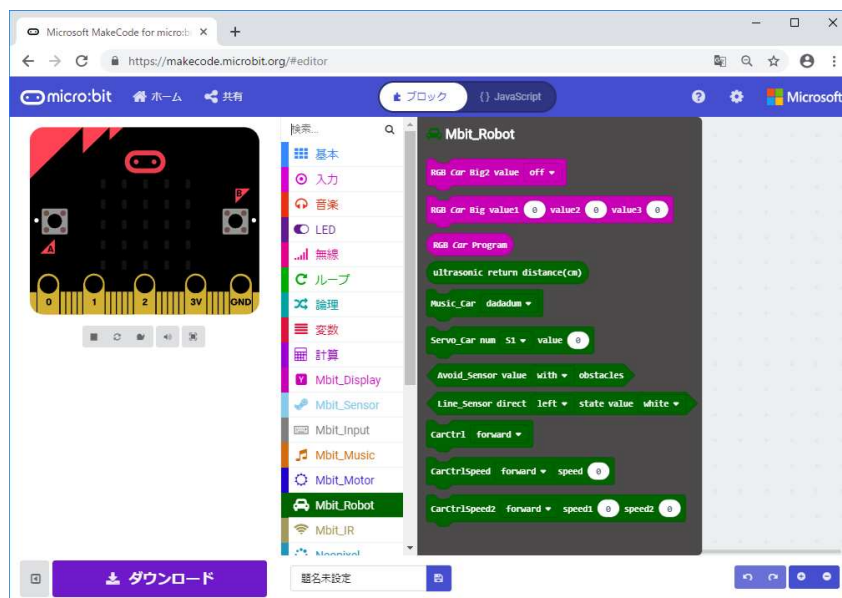
を入力します。



「mbit」をクリックして選択すると、Mbit_で始まるブロックが追加されます。

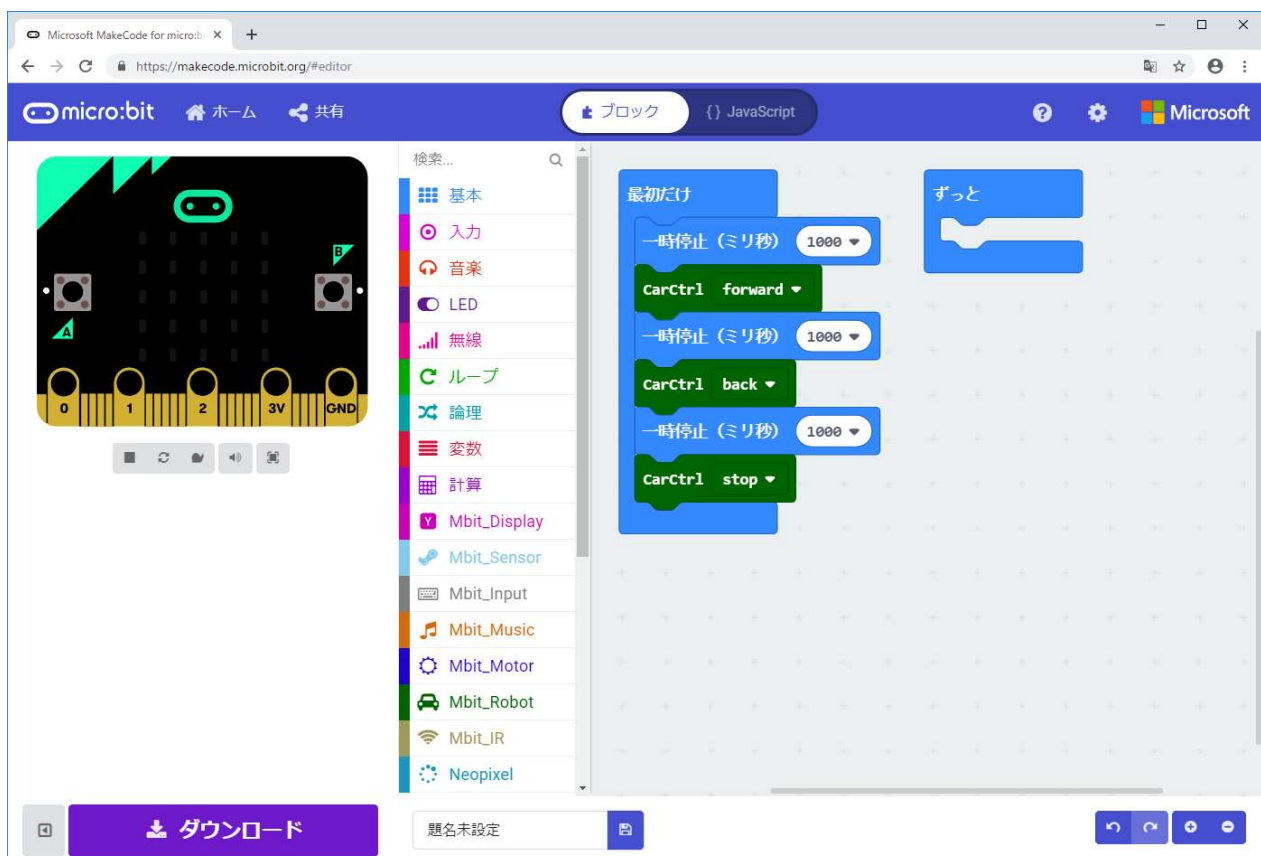


ロボットを動かしてみよう









簡単なプログラムでロボットを動かしてみよう。

次のプログラムでロボットの動作を確認してみてください。

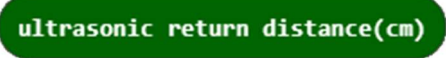



ロボットを動かすためのブロックは全部英語で表示されています。よく使う機能について表にまとめてみましたので参考にしてください。

前へ進む 	
左へ曲がる 	
右へ曲がる 	
後ろへ進む 	
止まる 	
左回り 	
右回り 	

センサーを使ってみよう

今回使用するロボットには、様々なセンサーが付いています。

前方の障害物までの距離を測る。 	
センサー下の色が黒か白かを返す。左右に一つずつ付いています。 	
赤外線障害物センサー??使い方は教えてください m(_ _)m 