

ウェブブラウザで micro:bit のサイトを開く

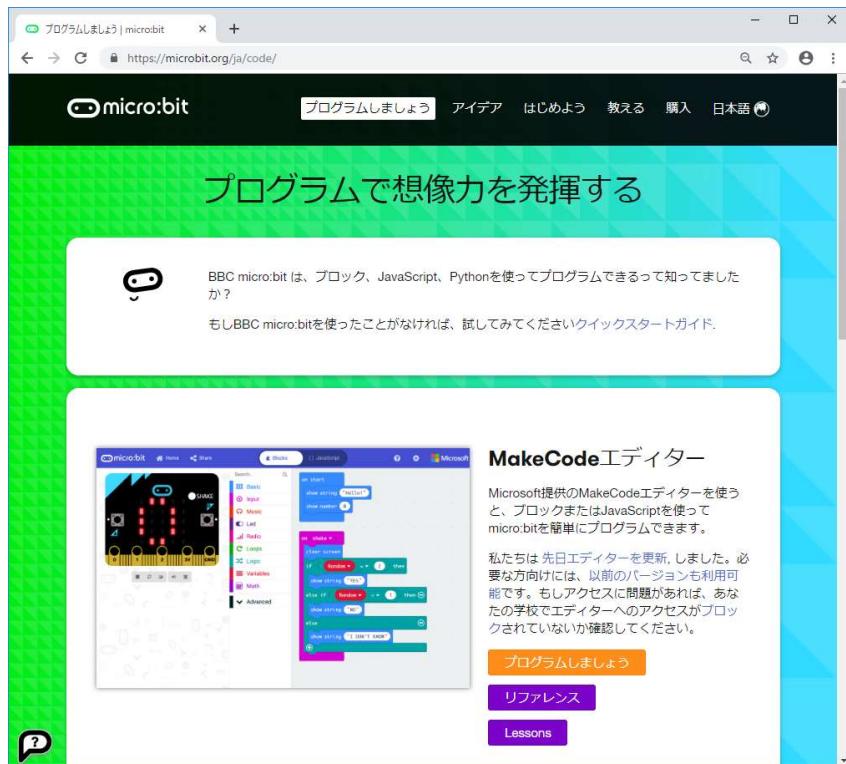
ふだんインターネットを見るときに使っているソフト(アプリケーション)を起動します。(おすすめは Google Chrome かな。)



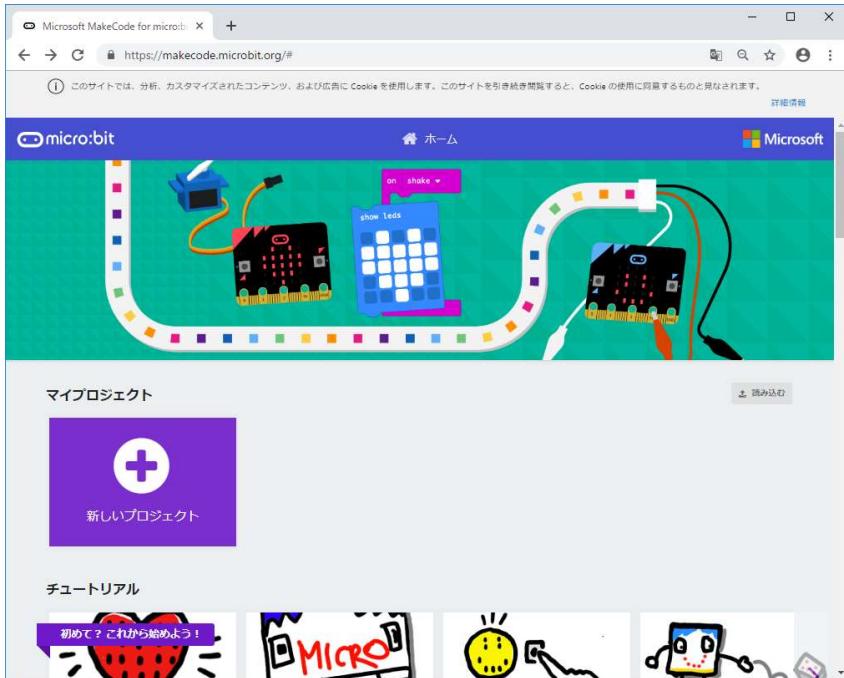
ウェブブラウザを起動したら、micro:bit のウェブサイトを開きます。URL は「<https://microbit.org/ja/>」。こんなページが表示されます。



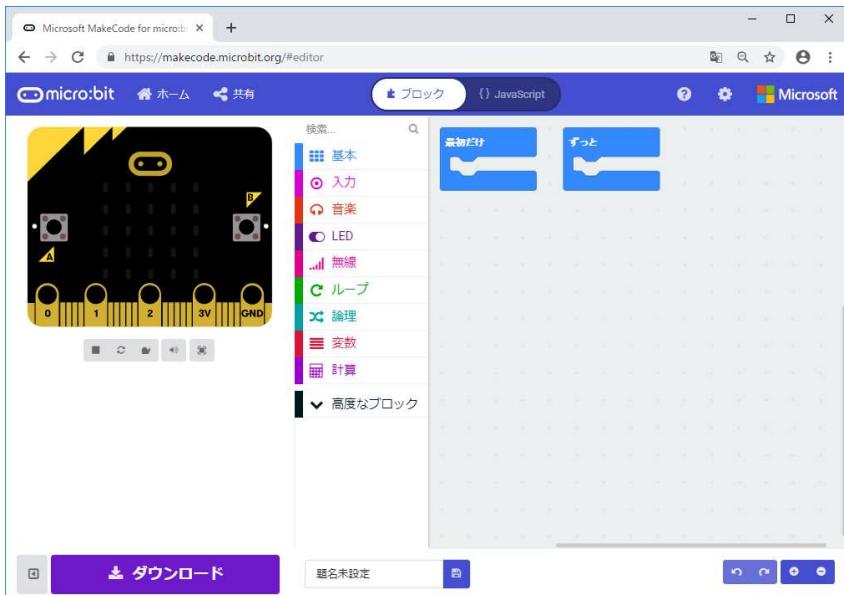
上部のメニューから「プログラムしましょう」をクリックします。



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。

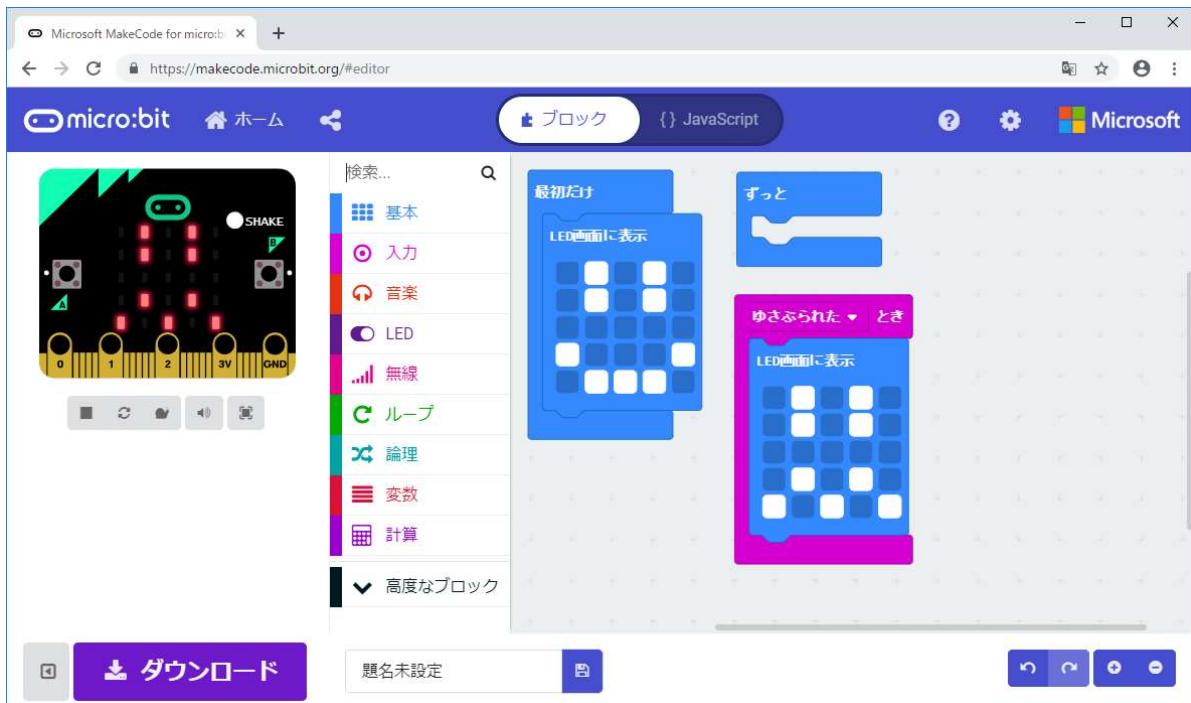


micro:bit で遊んでみよう

次のプログラムを入力してください。

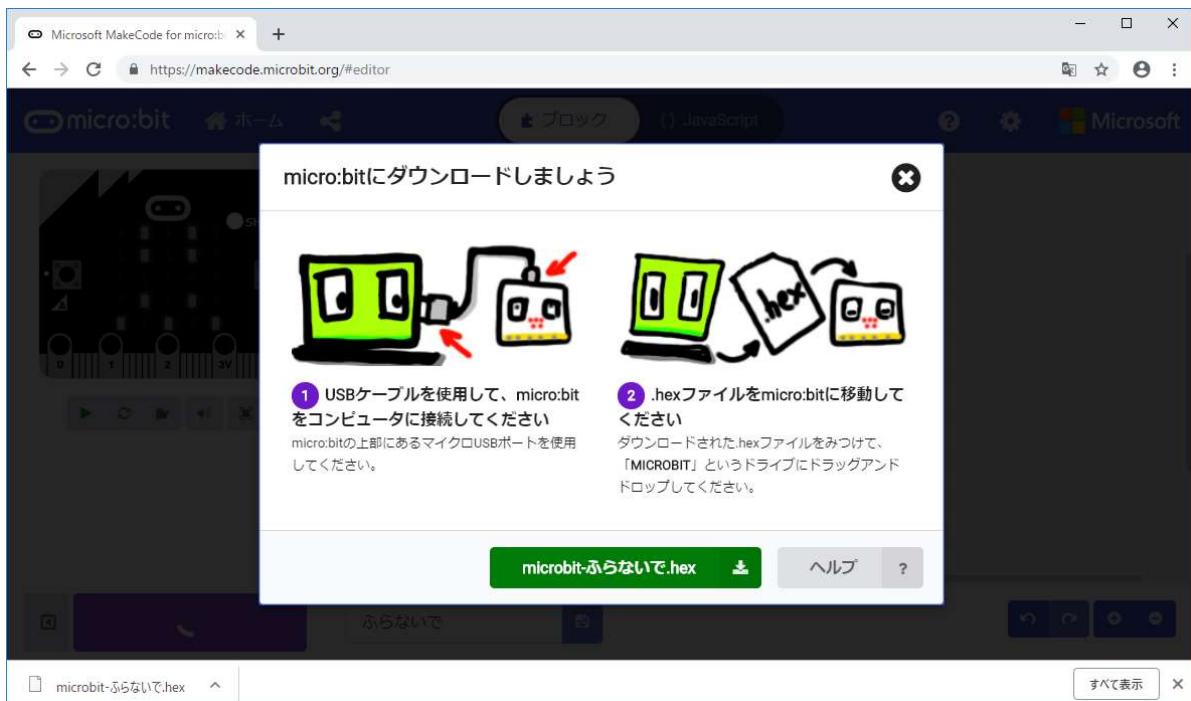
画面の左側にある micro:bit でプログラムのテストをすることができます。

micro:bit 上の「SHAKE」の〇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。



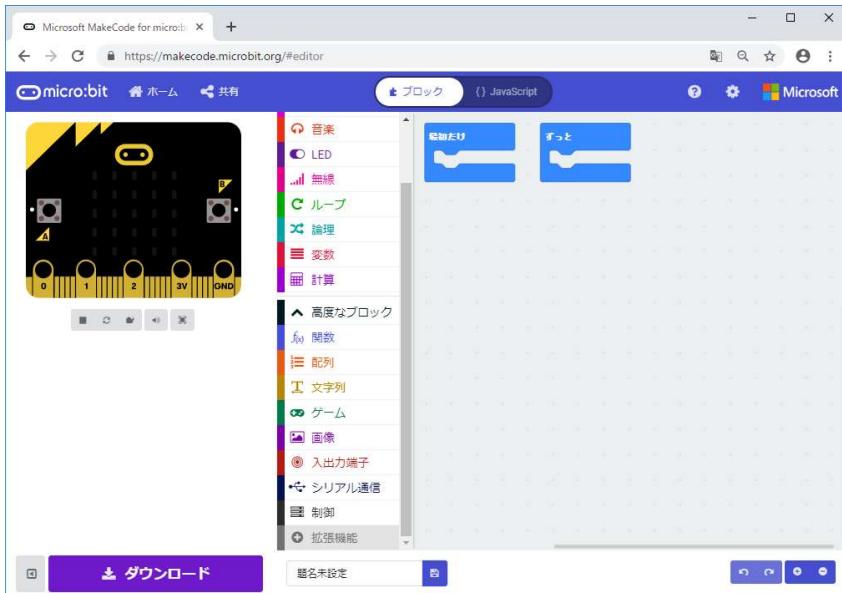
micro:bit とパソコンを USB ケーブルで接続します。

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。

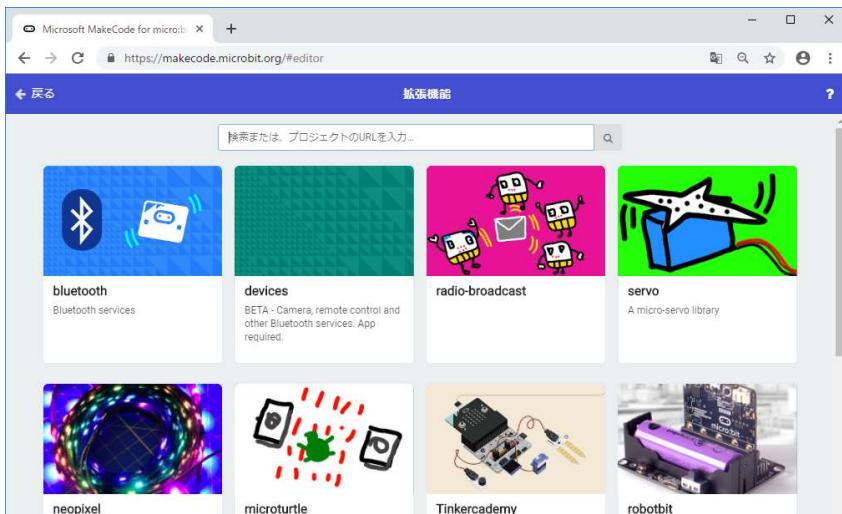
先ほどダウンロードしたファイル (~.hex) をこのドライブへコピーしてください。

※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。



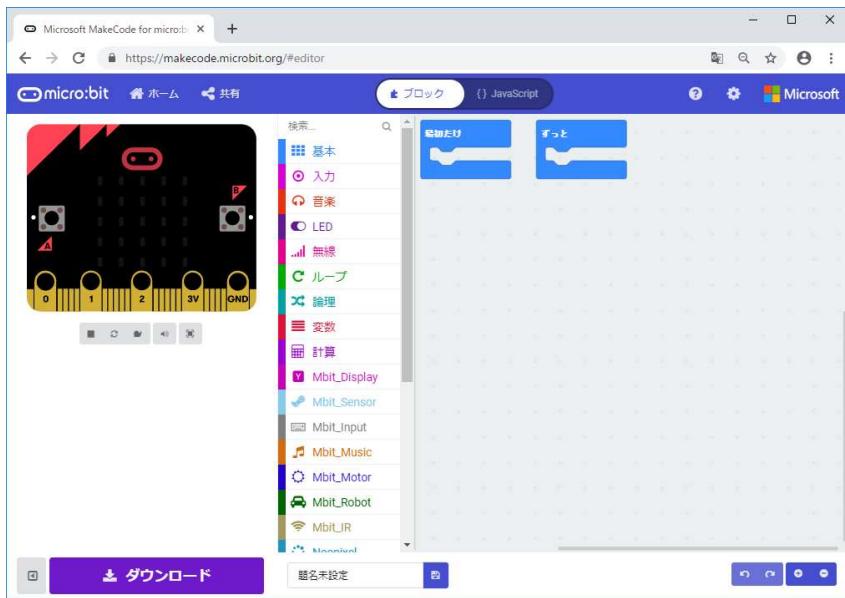
上部の「検索または、プロジェクトのURLを入力...」に

https://github.com/1zty634158/yahboom_mbit_en

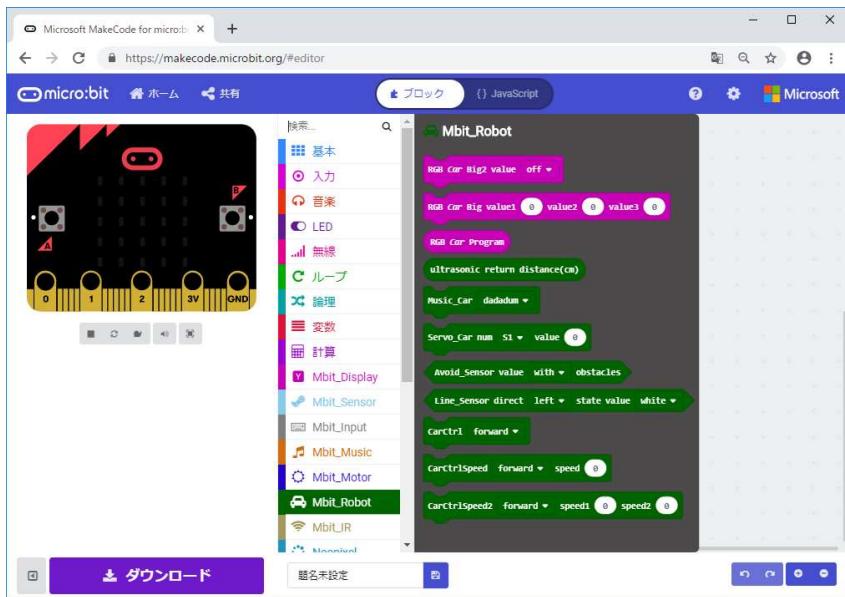
を入力します。



「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。

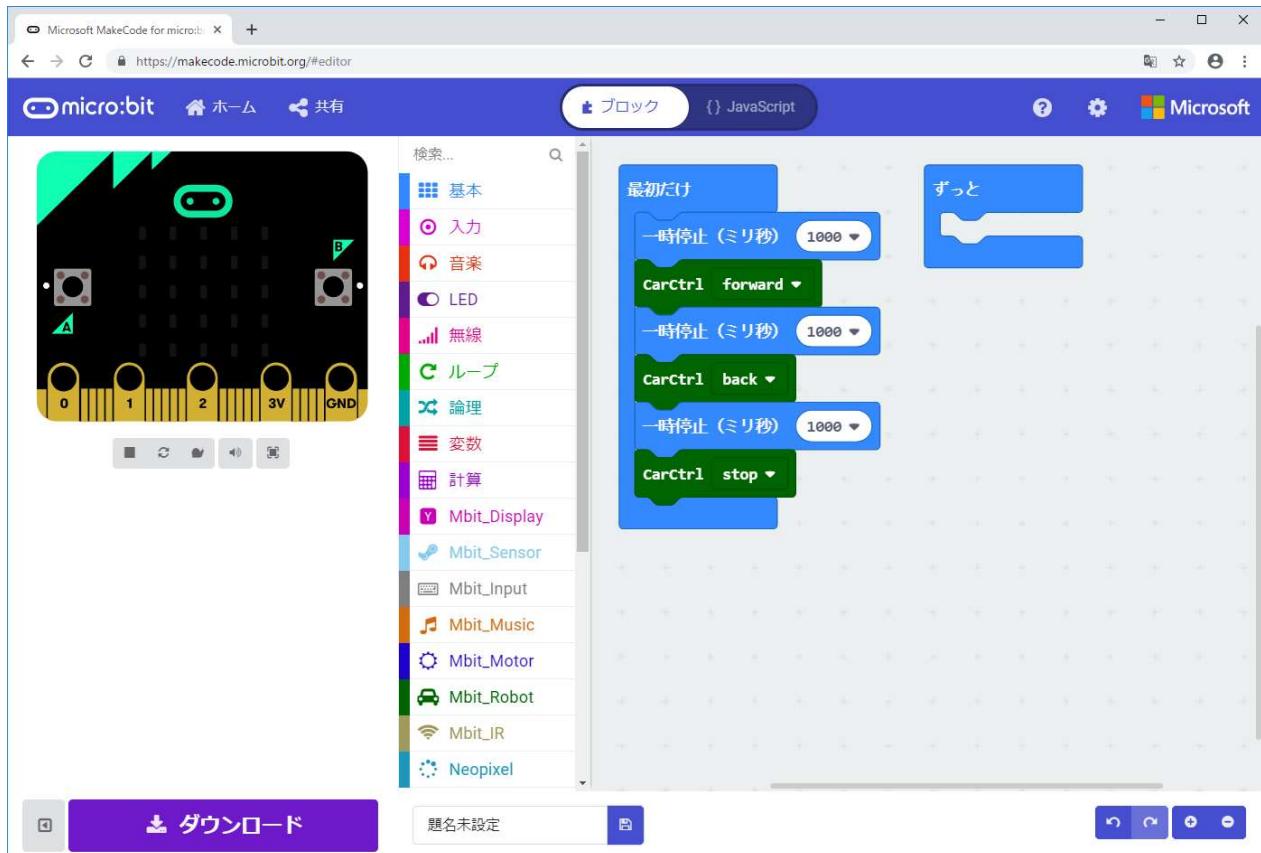


ロボットを動かしてみよう

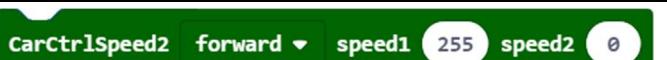
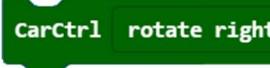


簡単なプログラムでロボットを動かしてみよう。

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。

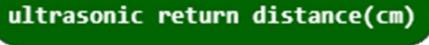


ロボットを動かすためのブロックは全部英語で表示されています。よく使う機能について表にまとめてみたので参考にしてください。

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	