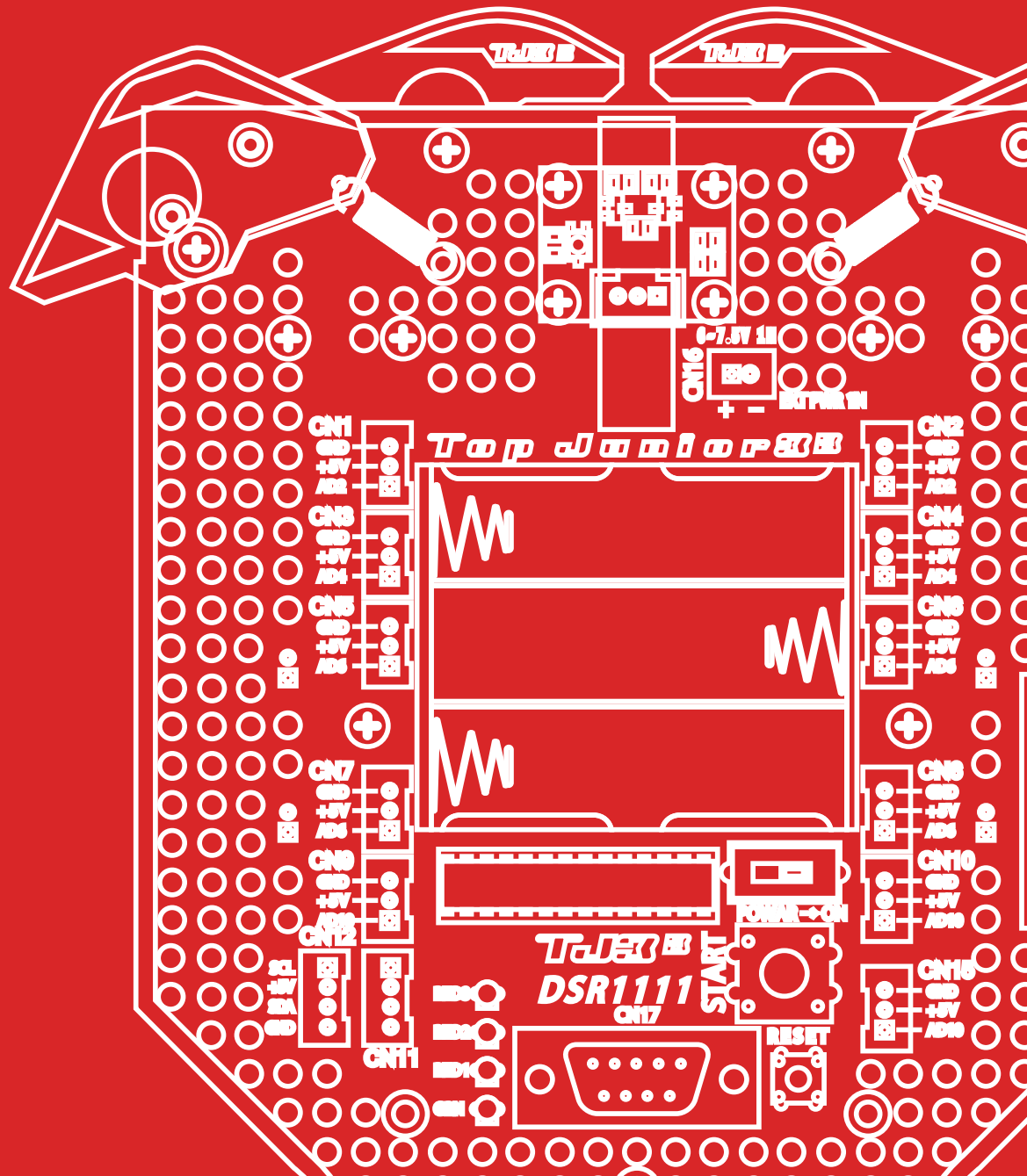


Ready for NEW WORLD?



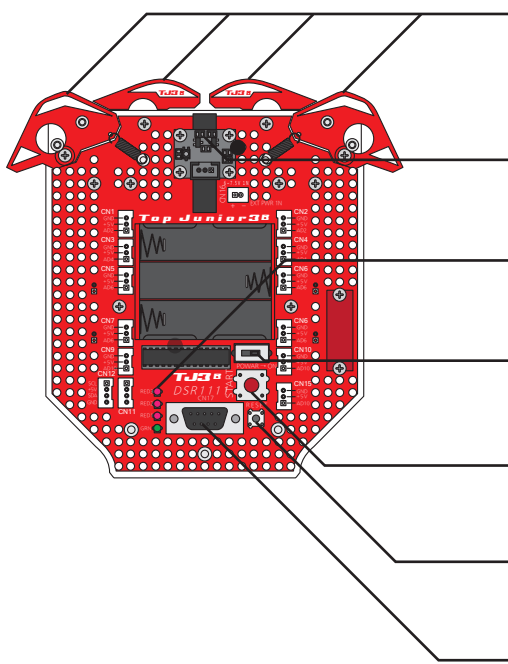
Programming for beginners

vol.1

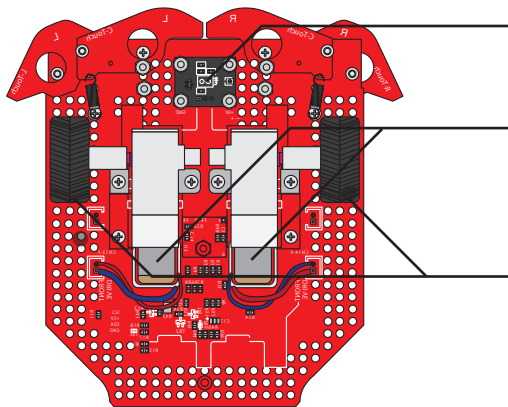
# はじめのプログラミング

## 各部の名前とはたらき

ロボットの各部の名前とはたらきをチェックしましょう。



- **タッチセンサー (L・R・C)**  
タッチ (接触) を感じる事ができるセンサーです。  
※Lは左, Rは右, Cは中央とおぼえておきましょう。
- **赤外線センサー**  
赤外線 (太陽の光など) を感じる事ができるセンサーです。
- **LED (赤・緑)**  
ライトです。
- **POWER スイッチ**  
ロボットに電源を入れるためのスイッチです。
- **スタートスイッチ**  
ロボットに入れたプログラムをスタートさせるボタンです。
- **リセットスイッチ**  
センサーモニターで、ロボットの状態をチェックする時に使います。
- **通信コネクター**  
パソコンとロボットを通信ケーブルでつなぐ、ロボット側の挿込口です。



- **ラインセンサー**  
床の明るさを感じる事ができるセンサーです。
- **モーター (L・R)**  
タイヤを動かすための動力源です。  
※Lは左, Rは右とおぼえておきましょう。
- **タイヤ (L・R)**  
ロボットを支えるゴム製の輪です。  
※Lは左, Rは右とおぼえておきましょう。

各部の名前はプログラミングをしていきながらおぼえていきましょう。次のステップからはよいよパソコンを使っています。

メモ