

















いちらん プログラマー一覧 Basic Cards (よく使うカード)

とろんず かーど ぶいっ
TronZ-Card V2

 オン おん ON	あうと せつぞく えるいーでいー てんとう OUT 0～3のポートに接続したLEDを点灯。
 オフ おふ OFF	あうと せつぞく えるいーでいー しょうとう OUT 0～3のポートに接続したLEDを消灯。
 イン いん IN	いん せつぞく つか ととき IN 0～3のポートに接続したセンサーを使う時、プログラムに入れる。 スイッチ (SWITCH)、赤外線 (IR) の代わりに使える。
 ディレイ でいれい DELAY	ちやくぜん めいれい じつこう じかん せいぎよ じかん びょう びょう つか 直前の命令カードの実行時間を制御。時間は1～15秒まで1秒ずつ変えられる。
 くり返し ふおー FOR	ないほう めいれい かい つか かせ かせ おわり ねくすと 内包した命令カードを1～15回までくり返す。「くり返し終 (NEXT)」と かならずセットで使う。
 前進 ご GO	ぼん ぼん だいらー じょうほう まわ かせ すす かせ すす じかん 0番・1番 DC モーター両方を回してロボットが前へ進む。前に進む時間は 0.1秒から0.9秒まで変えられる。
 後進 ばっく BACK	ぼん ぼん だいらー じょうほう まわ うし すす うし すす じ 0番・1番 DC モーター両方を回してロボットが後ろへ進む。後ろに進む時 間は0.1秒から0.9秒まで変えられる。
 停止 すとつぷ STOP	ぼん ぼん だいらー と 0番・1番 DC モーターを止める。
 左回転 れふと LEFT	ぼん だいらー まわ ひだり まわ まわ じかん びょう 1番 DC モーターだけを回してロボットが左へ回る。回る時間は0.1秒から 0.9秒まで変えられる。
 右回転 らいと RIGHT	ぼん だいらー まわ みぎ まわ まわ じかん びょう 0番 DC モーターだけを回してロボットが右へ回る。回る時間は0.1秒から 0.9秒まで変えられる。
 DC.M 正回転 でいーしーだぶりゅー DC_CW	してい だいらー かいてんほうこう と けいまわ 指定した DC モーターの回転方向を時計回り。
 DC.M 逆回転 でいーしーだぶりゅー DC_CWW	してい だいらー かいてんほうこう ほん と けいまわ 指定した DC モーターの回転方向を反時計回り。
 DC.M 停止 でいーしーすとつぷ DC_STOP	してい だいらー ていし 指定した DC モーターを停止。
 ラベル らべる LABEL	らべる じょうこう かい てん めいれい 「LABEL (ラベル)」と「GOTO (ジャンプ)」の間に入れた命令カードを無 げん にかえ 限にくり返す。
 ジャンプ ごーとろー GOTO	おな あたい らべる ぶぶん 同じ値の「LABEL (ラベル)」部分にジャンプする。
 もし いふ IF	せってい じょうけん み ととき ないほう めいれい じつこう 設定した条件を満たす時のみ、内包した命令カードを実行する。

All Cards (全てのカード)

カード名	説明
START	プログラムの始めに入っている。
END	プログラムの終りに入っている。
DELAY	直前の命令カードの実行時間を制御。時間は1～15秒まで1秒ずつ変えられる。
DELAY100	直前の命令カードの実行時間を制御。時間は0.1～1.0秒まで0.1秒ずつ変えられる。
LABEL	「LABEL (ラベル)」と「GOTO (ジャンプ)」の間に入れた命令カードを無限にくり返し実行。
GOTO	同じ値の「LABEL (ラベル)」部分にジャンプ。
IF	設定した条件を満たす時のみ、内包した命令カードを実行する。
ELSE	設定した条件を満たさない時のみ、内包した命令カードを実行する。
ENDIF	「IF (もし)」または「ELSE (でなければ)」の範囲の終りに使う。
FOR	内包した命令カードを1～15回までくり返す。「くり返し終り(NEXT)」と必ずセットで使う。
NEXT	「FOR (くり返し)」範囲の終りに使う。
SET	使用しません。
ON	OUT 0～3に接続したLEDを点灯。
OFF	OUT 0～3に接続したLEDを消灯。
IN	IN 0～3のみに接続したセンサーを使う時、プログラムに入れる。スイッチ (SWITCH)、赤外線 (IR) の代わりに使える。
SWITCH	IN 0～3のみに接続したスイッチモジュールを使う時、プログラムに入れる。「IN (入力)」で代用可能。
IR	IN 0～3のみに接続した赤外線センサーモジュールを使う時、プログラムに入れる。「IN (入力)」で代用可能。
SIGNAL	使用しません。
SOUND	1～6まで6種類の音が出る。
DC_CW	指定したDCモーターの回転方向を時計回り。

カード名	説明
DC_CCW	指定したDCモーターの回転方向を反時計回り。
DCSTOP	指定したDCモーターを停止。
SPEED 0	0番DCモーターの回転速度設定。値は1～5で数字が大きい程速度が早い。
SPEED 1	1番DCモーターの回転速度設定。値は1～5で数字が大きい程速度が早い。
SERVO 1	1番サーボモーターの角度制御。設定値は0～20まで有り9度ずつ0度から180度まで制御。
SERVO 2	2番サーボモーターの角度制御。設定値は0～20まで有り9度ずつ0度から180度まで制御。
SERVO 3	3番サーボモーターの角度制御。設定値は0～20まで有り9度ずつ0度から180度まで制御。
STEP 1	1番サーボモーターが動く速度を1～15まで設定。数字が大きい程速度が早い。
STEP 2	2番サーボモーターが動く速度を1～15まで設定。数字が大きい程速度が早い。
STEP 3	3番サーボモーターが動く速度を1～15まで設定。数字が大きい程速度が早い。
GO	0番・1番DCモーター両方を回してロボットが前へ進む。前に進む時間は0.1秒から0.9秒まで変えられる。
BACK	0番・1番DCモーター両方を回してロボットが後ろへ進む。後ろに進む時間は0.1秒から0.9秒まで変えられる。
LEFT	1番DCモーターだけを回してロボットが左へ回る。回る時間は0.1秒から0.9秒まで変えられる。
RIGHT	0番DCモーターだけを回してロボットが右へ回る。回る時間は0.1秒から0.9秒まで変えられる。
STOP	0番・1番DCモーターを止める。
SPEED	0番・1番DCモーター両方の回転速度を1～5まで設定。数字が大きい程、速度が早い。
ID	リモコンのチャンネル番号を1～8まで設定。
RECEIVE	リモコンの赤外線を受信。
REMOTE	リモコンでロボットを動かす時に使う。
END	リモコンでロボットを動かすプログラムの最後につける。