

# 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

 <p>オン おん ON</p>	<p>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。</p>
 <p>オフ おふ OFF</p>	<p>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。</p>
 <p>イン いん IN</p>	<p>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。</p>
 <p>ディレイ でいれい DELAY</p>	<p>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。</p>
 <p>くり返し ふおー FOR</p>	<p>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。</p>
 <p>前進 ご GO</p>	<p>ばん ばん だいらー りょうほう 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。</p>
 <p>後進 ばっく BACK</p>	<p>ばん ばん だいらー りょうほう 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 かん 間は0.1秒から0.9秒まで変えられる。</p>
 <p>停止 すとつぷ STOP</p>	<p>ばん ばん だいらー と 0番・1番 DC モーターを止める。</p>
 <p>左回転 れふと LEFT</p>	<p>ばん 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。</p>
 <p>右回転 らいと RIGHT</p>	<p>ばん 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。</p>
 <p>DC.M 正回転 でいーしーだぶりゅー DC_CW</p>	<p>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。</p>
 <p>DC.M 逆回転 でいーしーだぶりゅー DC_CWW</p>	<p>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。</p>
 <p>DC.M 停止 でいーしーすとつぷ DC_STOP</p>	<p>してい だいらー ていし 指定した DC モーターを停止。</p>
 <p>ラベル らべる LABEL</p>	<p>らべる じょうこう りょうほう かせ かせ 「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 限にくり返す。</p>
 <p>ジャンプ ごーとろー GOTO</p>	<p>おな あたい りょうほう かせ 同じ値の「LABEL (ラベル)」部分にジャンプする。</p>
 <p>もし いふ IF</p>	<p>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。</p>

# 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。