

# iPadでプログラムを組む

## 動作ブロック

(左から右の順)

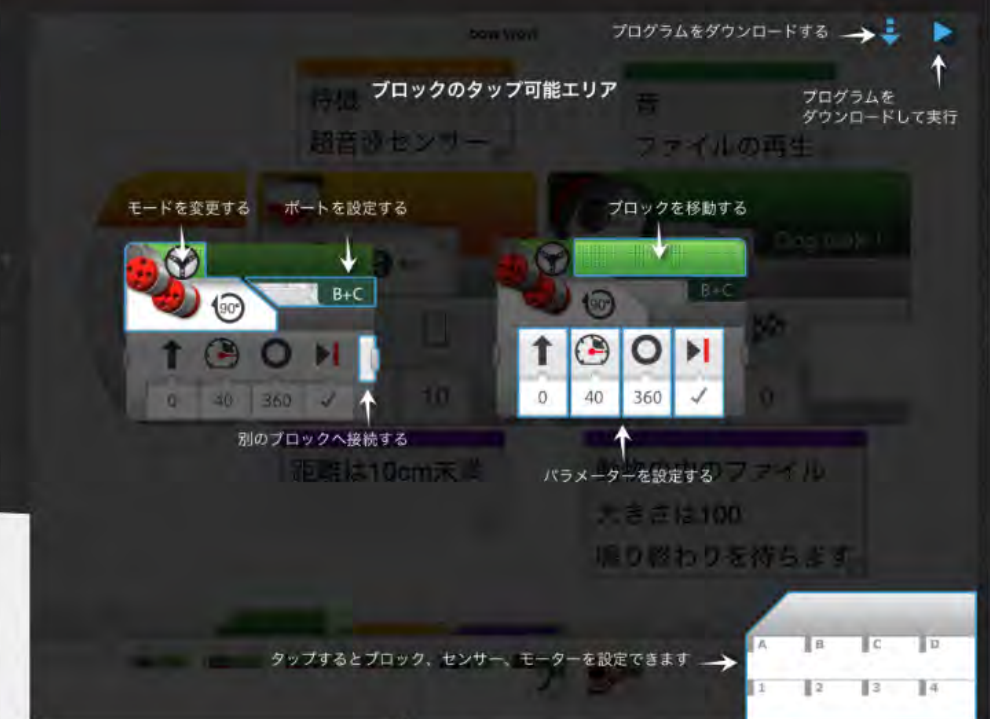
- + M モーター
- + L モーター
- + ステアリング
- + タンク
- + 表示
- + 音
- + インテリジェントブロック  
ステータスライト



## フローブロック

(左から右の順)

- + 開始
- + 待機
- + ループ
- + スイッチ



# ロボットを

## 動作ブロック

(左から右の順)

- + M モーター
- + L モーター
- + ステアリング
- + タンク
- + 表示
- + 音
- + インテリジェントブロック  
ステータスライト



## フローブロック

(左から右の順)

- + 開始
- + 待機
- + ループ
- + スイッチ



bow wow

プログラムをダウンロードする



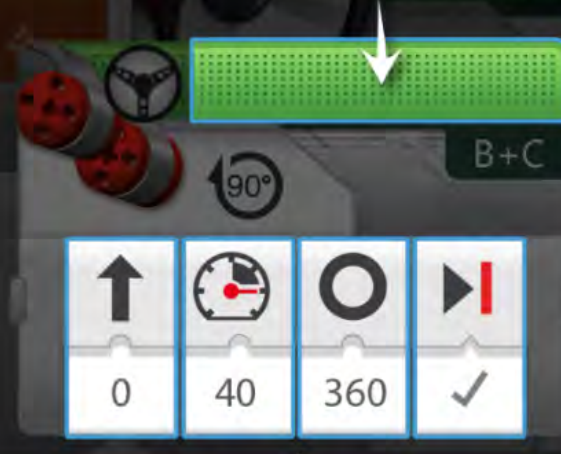
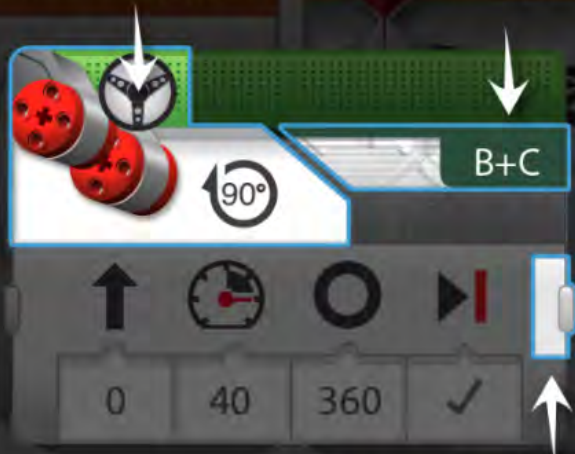
待機 ブロックのタップ可能エリア  
超音波センサー

音 プログラムをダウンロードして実行  
ファイルの再生

モードを変更する

ポートを設定する

ブロックを移動する



別のブロックへ接続する

距離は10cm未満

パラメーターを設定する

動物の中のファイル  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

タップするとブロック、センサー、モーターを設定できます

A	B	C	D
1	2	3	4

# タイヤをまわして走る

走って回って後ろに下がる

ステアリング 回転数 B+C  
0 30 1 ✓  
方向は0(まっすぐ)  
パワーは30  
タイヤ1回転  
ブレーキをかけます

ステアリング 回転数 B+C  
100 20 2 ✓  
方向は100  
パワーは30  
タイヤ2回転  
ブレーキをかけます

ステアリング 回転数 B+C  
0 -30 1 ✓  
方向は0(まっすぐ)  
パワーは-30  
タイヤ1回転  
ブレーキをかけます

EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

走って物の前で止まる

ステアリング オン B+C  
0 30  
方向は0(まっすぐ)  
パワーは30

待機 超音波センサー 4 Cm  
距離は10cm未満

ステアリング オフ B+C  
ブレーキをかけます

EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# 走って回って後ろに下がる

ステアリング  
回転数

ステアリング  
回転数

ステアリング  
回転数

0 30 1 ✓

100 20 2 ✓

0 -30 1 ✓

方向は0(まっすぐ)  
パワーは30  
タイヤ1回転  
ブレーキをかけます

方向は100  
パワーは30  
タイヤ2回転  
ブレーキをかけます

方向は0(まっすぐ)  
パワーは-30  
タイヤ1回転  
ブレーキをかけます

LabVIEW



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# 走って物の前で止まる



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# アームを上下させる

アームを下げて少し待って上げる

M-Motor (アーム) 角度  
待機 時間  
M-Motor (アーム) 秒数

パワーは-10  
角度は90度  
ブレーキをかけません

時間は3秒

パワーは10  
時間は2秒  
ブレーキをかけます

EV3 ブロック がありません。

走って物の前で止まってアームでたたく

ステアリング オン  
待機 超音波センサー  
ステアリング オフ  
M-Motor (アーム) 秒数  
M-Motor (アーム) 秒数

方向は0(まっすぐ)  
パワーは30

距離は5cm未満

ブレーキをかけます

パワーは-10  
時間は1秒  
ブレーキをかけます

パワーは10  
時間は1秒  
ブレーキをかけます

EV3 ブロック がありません。

# アームを下げて少し待って上げる

Mモーター(アーム)  
角度

待機  
時間

Mモーター(アーム)  
秒数

A

90°

100% gauge, rotation arrow, play button

-10 90 ×

Hourglass icon, clock icon

3

A

100% gauge, rotation arrow with plus, play button with stop

10 2 ✓

パワーは-10  
角度は90度  
ブレーキをかけません

時間は3秒

パワーは10  
時間は2秒  
ブレーキをかけます

LabVIEW



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4



# 走って物の前で止まってアームでたたく



LabVIEW



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# LEDライトを光らせる

赤く光ってからオレンジに点めつする



The diagram shows a sequence of four blocks: 'Light On' (Red), 'Wait Time' (1s), 'Light On' (Orange), and 'Wait Time' (2s). The 'Light On' blocks have a color selection dropdown and a 'Turn On' button. The 'Wait Time' blocks have a timer icon and a 'Wait' button.

色は赤 点めつしない	時間は1秒	色はオレンジ 点めつします	時間は2秒
2	1	1	2

色は赤  
点めつしない

時間は1秒

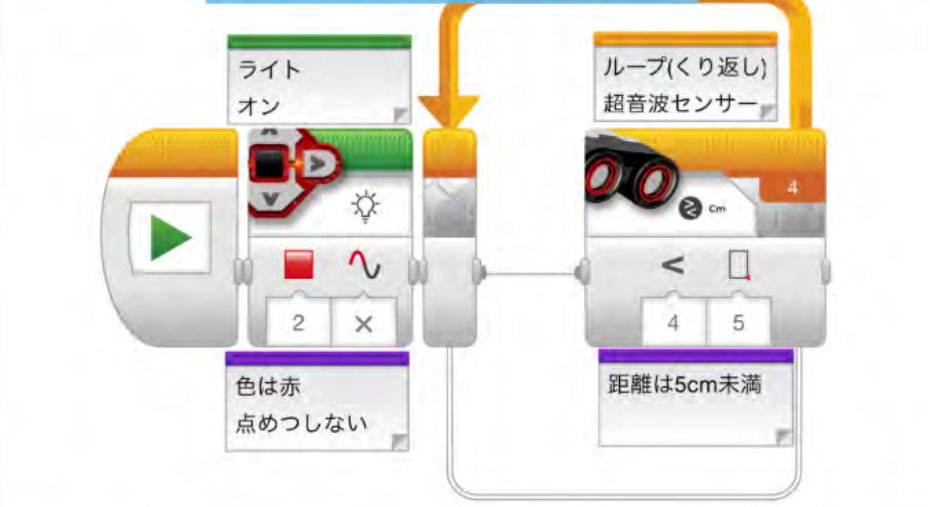
色はオレンジ  
点めつします

時間は2秒

LabVIEW

EV3ブロックがありません

赤く光って物が近づくと消える



The diagram shows a 'Light On' block (Red) connected to an 'Ultrasonic Sensor' block. The sensor block has a 'Loop (Repeat)' icon and a 'Distance is less than 5cm' condition. The sensor block also has a 'Turn Off' button.

色は赤  
点めつしない

距離は5cm未満

LabVIEW

EV3ブロックがありません

# 赤く光ってからオレンジに点めつする



色は赤  
点めつしない

時間は1秒

色はオレンジ  
点めつします

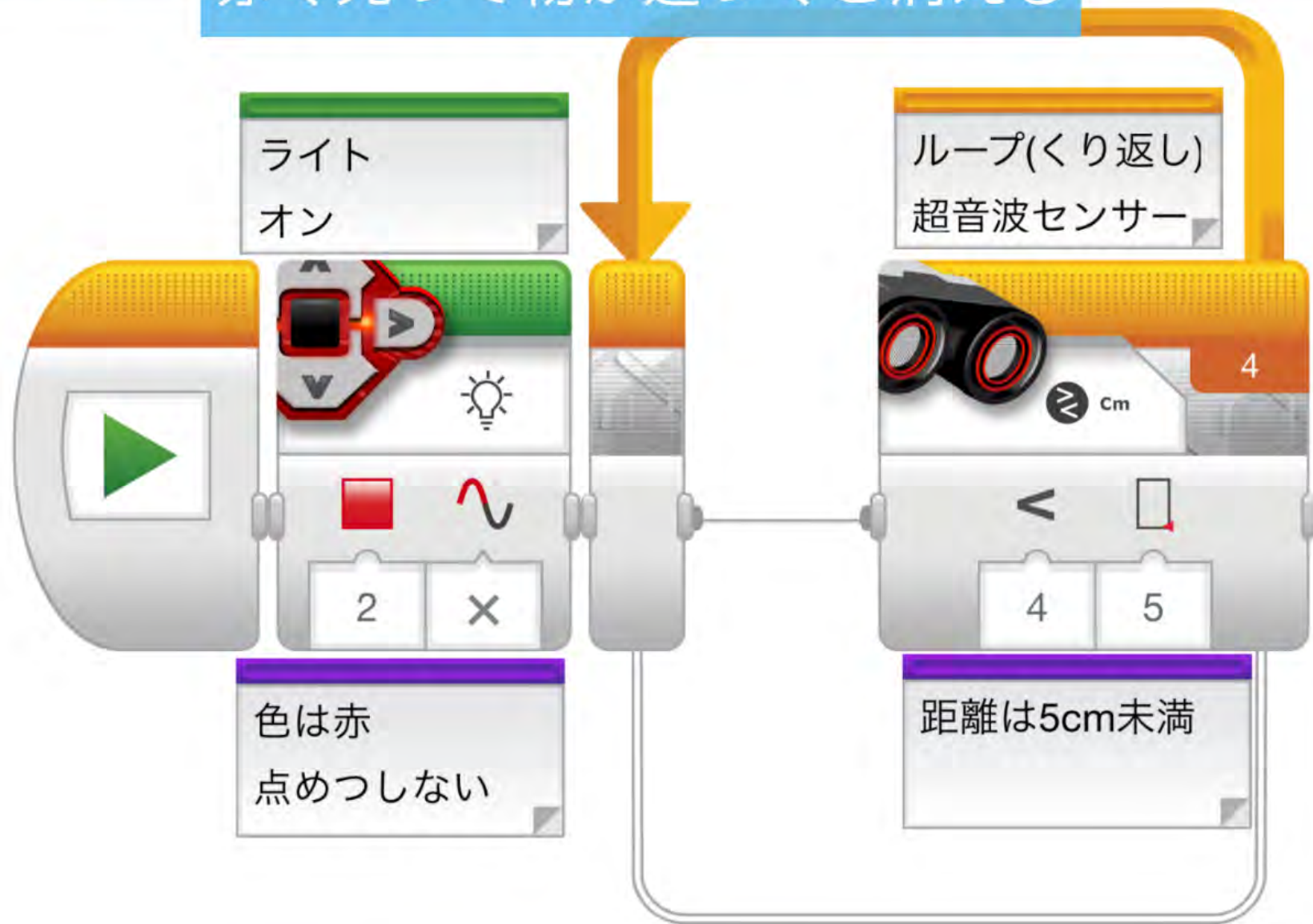
時間は2秒



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# 赤く光って物が近づくと消える



LabVIEW



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# スピーカーを鳴らす

「ド」「レ」の後に象の鳴き声を鳴らす

音 音符の再生      音 音符の再生      音 ファイルの再生

高さはド  
長さは1秒  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

高さはレ  
長さは1秒  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

動物の中のファイル  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

Elephant call

100 0

LabVIEW EV3 プログラムがありません

物が近づくと犬の鳴き声を鳴らす

待機  
超音波センサー

音  
ファイルの再生

距離は10cm未満

動物の中のファイル  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

Dog bark 1

4 10      100 0

LabVIEW EV3 プログラムがありません

# 「ド」「レ」の後に象の鳴き声を鳴らす

音  
音符の再生

音  
音符の再生

音  
ファイルの再生



Speaker icon, Piano keyboard icon, Music note icon, Clock icon, Bar chart icon, Checkered flag icon

C6 1 100 0

Speaker icon, Piano keyboard icon, Music note icon, Clock icon, Bar chart icon, Checkered flag icon

D6 1 100 0

Speaker icon, Folder icon, Elephant call label, Bar chart icon, Checkered flag icon

100 0

高さはド  
長さは1秒  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

高さはレ  
長さは1秒  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

動物の中のファイル  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

LabVIEW



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# 物が近づくと犬の鳴き声を鳴らす

待機  
超音波センサー

音  
ファイルの再生



距離は10cm未満

動物の中のファイル  
大きさは100  
鳴り終わりを待ちます

LabVIEW



EV3 ブロックがありません

A	B	C	D
1	2	3	4

# ロボットを自由に動かそう

## ロボットに名前をつけよう

「 」

動きの流れを書こう  
させたいことを考えよう

流れを考えよう

ともだちに説明しよう  
むずかしかったところ

がんばったところ