




付録：動作命令

知識科学教育研究センター
金井 秀明



動作命令（モータ制御）

前進	: forwards(スピード, 時間);
後進	: backwards (スピード, 時間);
停止	: stop();
一時停止	: pause(時間);
右折	: turn_right(スピード, 時間);
左折	: turn_left(スピード, 時間);
右回転	: spin_right(時間);
左回転	: spin_left(時間);

 **スピード** : モータのスピード (0から100)
時間 : 動作する時間 (1000=1秒)

ポート

- 命令

```
OnFwd(OUT_ポート, スピード);
```

- 例：

- ポート「B」に接続されているモータをスピード「75」で前進させる場合

```
OnFwd(OUT_B, 75);
```

3

モータを前進

- 命令

```
OnFwd(OUT_番号, スピード);
```

- 例：

- モータ「B」をスピード「75」で前進させる場合

```
OnFwd(OUT_B, 75);
```

4

モータを後進



- 命令

```
OnRev(OUT_番号, スピード);
```

- 例：

- モータ「B」をスピード「75」で前進させる場合

```
OnRev(OUT_B, 75);
```



5

動作を維持する



- 命令

```
Wait(時間);
```

- 時間の単位は1/1000秒です。

- 例：

- 1秒間、動作を維持させたい場合

```
Wait(1000);
```



6

n秒間モータを前進#1

- モータ「B」をスピード「75」で「4秒間」前進させる場合

```
OnFwd(OUT_B, 75);  
Wait(4000);
```

n秒間モータを前進#2

- モータ「B」とモータ「C」をスピード「75」で、「4秒間」前進させる場合

```
OnFwd(OUT_B, 75);  
OnFwd(OUT_C, 75);  
Wait(4000);
```