

準備



赤外線式お掃除ロボット
2回目を例に

1. 風燕コム と Office365 に接続
★注意：GoogleChrome を使う事。
2. 前回の レポート：ir_repo 日付番号 と スクリプト：ir 日付番号 をダウンロード



- (ア) 九つ点々→OneDrive クリック
- (イ) レポートのアイコンの左の空間でクリックし 青丸レ点 をつける。
- (ウ) 「ダウンロード」をクリックする→ダウンロード先に「デスクトップ」を指定→保存
- (エ) レポートの青丸レ点 を外し スクリプトに 青丸レ点 をつける。
- (オ) 「ダウンロード」をクリック→ダウンロード先に「デスクトップ」を指定→保存
- (カ) GoogleChrome を最小化しておく。
- (キ) 自分の二つの作品をデスクトップの右端に移動しておく
3. レポートのみ開く
 - (ア) デスクトップにて ir_repo 日付番号 をダブルクリックする。
4. ロボットを用意する
 - (ア) 始業点検する。異常があったら報告
 - (イ) 基本形に必要なセンサやアクチュエータを接続する。
 - ① 赤外線フォトリフレクタ+ケーブルを本体の A2 に接続する。灰黒黒 の方向に注意。
 - (ウ) コンピュータの左空間を片づけ、そこにロボットを置き、そつと USB ケーブルでつなぐ。以降、ロボットにはさわらない。
5. ArtecStuduino を開く
 - (ア) デスクトップにて ArtecStuduino のアイコンをダブルクリック
 - (イ) ファイル>開く にてデスクトップの ir 日付番号 を呼び出す
6. 入出力設定を行う
 - (ア) 編集>入出力設定 にて チェックを外す を行ってから
 - ① レ M1 レ M2 レ A2 赤外線フォトリフレクタ を選ぶ
 - (イ) OK クリック
7. 前回のスクリプトが再現できたか確認する
 - (ア) 実行>プログラム作成転送 30 秒待つ
 - (イ) ロボット側のケーブルを外す 電池を入れる スイッチを入れる 試運転
8. 開発！

片づけ

1. ロボットを片づける
 - (ア) USB ケーブルを外す → コンテナに入れる
 - (イ) 乾電池を外す → コンテナに入れる
 - (ウ) センサやアクチュエータを外す → センサやアクチュエータの袋に入れる (ケーブルはつけたままで OK)
 - (エ) 本体が基本形に戻ったことを確認する → コンテナに入れる
 - (オ) 部品の過不足はありませんか？
2. データの上書き保存
 - (ア) レポートを上書き保存する → 閉じる；バッテン×
 - (イ) スクリプトを保存する ファイル＞保存 → 閉じる；バッテン×
3. レポートをデータ提出する
 - (ア) 保存フォルダ＞自分のクラス に向けて ドラッグ&ドロップ する
4. レポートとスクリプトを自分の OneDrive に保存する
 - (ア) OneDrive を一度最大化して、中くらいの大きさに直す
 - (イ) レポートをドラッグ&ドロップ スクリプトをドラッグ&ドロップ
5. OneDrive からサインアウトする。★！
6. コンピュータの片付け
 - (ア) 自分の作品を提出&保存したことを確認してから
 - (イ) 念のためゴミ箱に入れる (デスクトップに置いた作品は自動的に消えます)
 - (ウ) シャットダウン
7. 野線カードを書く レポートに書ききれなかった自分の頑張り、次に行いたい事、自分の成長 感謝：手伝ってくれた人 誇り：手伝うことができた人
8. ロボットのコンテナを棚に持っていく