

開発環境のURL

- <http://kanicon.epi.it.matsue-ct.jp> (1/7-8 は高専の計画停電のため使えません)
- <http://153.127.41.232:8601> (1/7-8 も使えます)

開発環境の利用の注意事項

- Webブラウザ **chrome** をお使い下さい。
 - 他のブラウザではプログラムの「マイコンに書き込む」がうまく実行できません。

開発環境でのプログラムの保存

- メニューの「ファイル」 > 「コンピュータに保存する」を選択してください。
- 「スモウルビーのプロジェクト*.sb3」(*には自動で数字などが入ります)というファイルが手元のパソコンの「ダウンロードフォルダ」に保存されます。



開発環境でのプログラムの読み込み

- メニューの「ファイル」 > 「コンピュータから読み込む」を選択してください。
- 手元のパソコンの「ダウンロードフォルダ」から、「スモウルビーのプロジェクト*.sb3」(*には数字などが入ります)を選択してください。



開発環境の利用 ~ Ruby言語での保存・読み込み~

- 「蟹ロボ」カテゴリのブロックは、Ruby言語で保存・読み込みが可能です。

開発環境でのプログラムの保存~Ruby編~

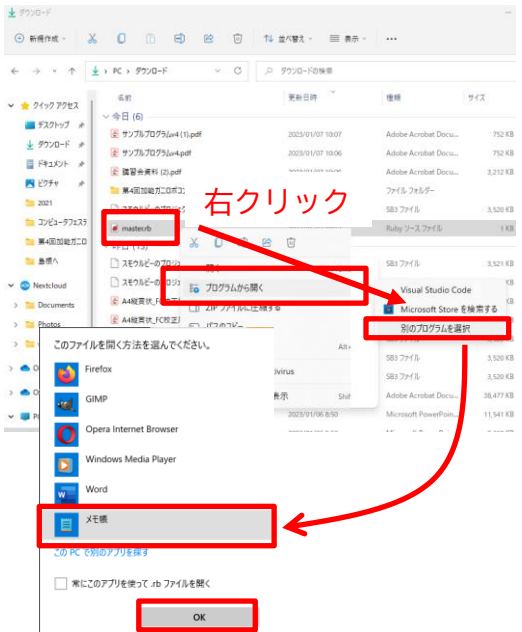
- メニューの「ファイル」 > 「コンピュータにルビーを保存する」を選択してください。
- 「master*.rb」(*には自動で数字などが入ります)というファイルが手元のパソコンの「ダウンロードフォルダ」に保存されます。



ブラウザの下段にダウンロードされた
ファイル名が表示されます

開発環境でのプログラムの読み込み~Ruby編~

- 「ダウンロードフォルダ」で読み込みたい「master*.rb」(*には自動で数字などが入ります)を右クリックする。「プログラムから開く」>「別のプログラムを選択」>「メモ帳」を選択します。
- メモ帳の中身をWebアプリの「ルビー」タブにコピーします。
- このまま Ruby でプログラムを書いても良いですが、Webアプリの「コード」タブを押すとブロックのプログラムも表示され、ブロックでプログラムを作成できます。



右クリック

別のプログラムを選択

OK



「Ruby」タブ選択

コピー

```
motorEn = GPIO.new(12, GPIO::OUT)
motorEn.on
motor25 = GPIO.new(25, GPIO::OUT)
motor26_pwm = PWM.new(26, ch=0)
```