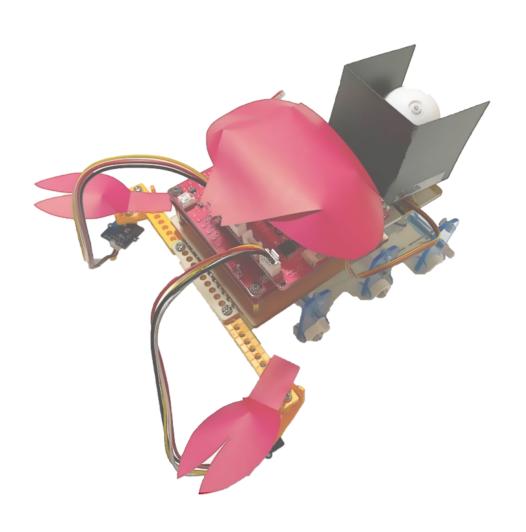
KANIROBOT

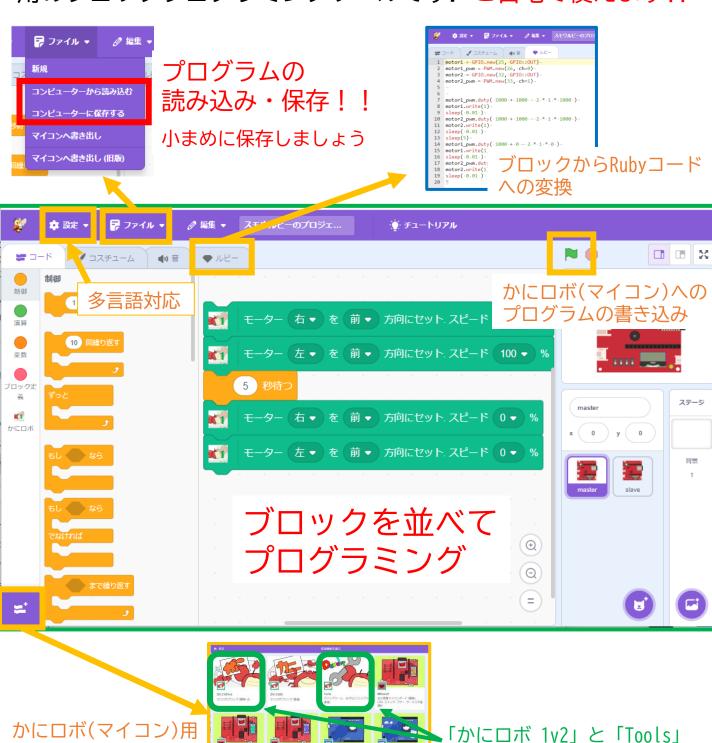
プログラミングツールの使い方



プログラミングツール SmT (シント)

https://ceres.epi.it.matsue-ct.ac.jp/smt/

SmT は Scratch (Smalruby) を改良した「かにロボ(マイコン)」 用のブロックプログラミングツールです. ご自宅で使えます!!



を使います

ブロックの取り出し

プログラミングツール SmT (シント)

https://ceres.epi.it.matsue-ct.ac.jp/smt/

- [1] プログラムを作成したら緑の旗 📜 をクリック
- [2] 別タブで「書き込みツール」が立ち上がるので, USBケーブルでロボットを PC と接続し *** ** を押す.



[3] "try to enter command mode"が表示され続ける場合は、基板上の赤いボタンを押す. (マイコンの再起動)自動的に [4] へ進むこともあります.





- [4] "+OK mruby/c" が表示されたら ******/** をクリックする. "+DONE" が表示されたら [5] へ進む.
- [5] センサーの出力をパソコン上で確認する時は *** ト を押す. ロボットを動かす時は *** を押した後にケーブルを外す.
- [6] スイッチを入れると ロボットが動き出す.

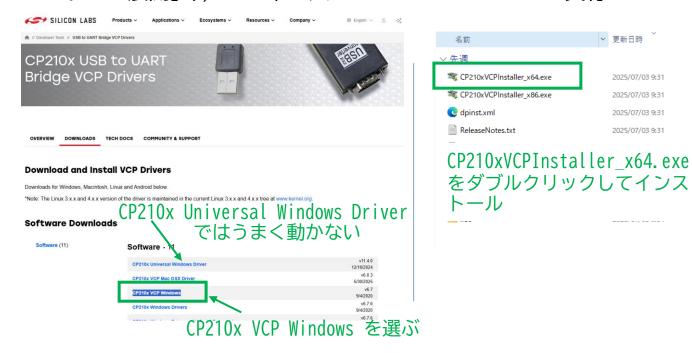


■ ご自宅の Windows PC で使う時の注意

ご自宅の PC が Windows で, USBケーブルを 黒い基板のコネクタにつなぐ場合(右図)は, ドライバのインストールが必要です.

(Chrome Book ではこの作業は不要です)

- 1) ブラウザで「silicon labs CP210x」で検索
- 2) ダウンロードページから,「CP210x VCP Windows」を取得. ダウンロードした zip ファイルを解凍し(右クリックして 「すべて展開」),その中に入っているインストーラを実行



3) インストール後, パソコンとロボットを USB ケーブルで接続し, デバイスマネージャーを起動する. ポート(COMとLPT)に CP210x が表示されれば問題無し.

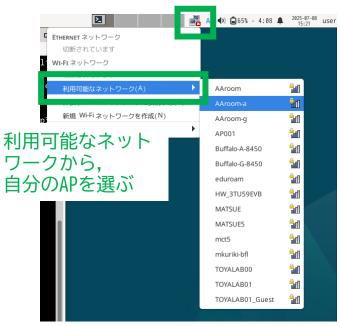


■ 補遺:Linux PC の使い方(1)

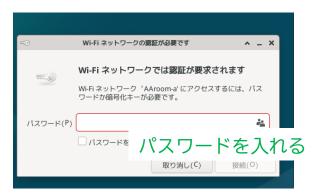
1) 電源を入れると以下のようなデスクトップ画面が表示されます ブラウザを起動し、ブックマークをクリックし<u>てく</u>ださい.___

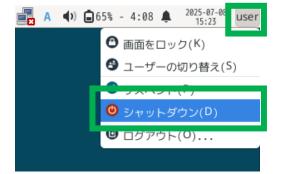


2) Wi-Fi を接続する場合は,ご自身の AP(アクセスポイント)を 選択して,パスワードを入力してください.

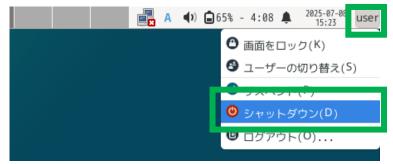


3) 電源を落とす時は,右上のアイコン から「シャットダウン」を選択して ⇒ ください





- 補遺:Linux PC の使い方(2)
- 3)電源を落とす時は、右上のアイコンから「シャットダウン」を 選択してください



4) パソコンの蓋を閉じると,ユーザ名・パスワードの入力が求められます. Password の欄に kanirobo を入力する (ユーザ名は user です).



注1:工作教室で使ってもらうパソコンは,プログラミングツール

や資料のページしかアクセスすることができません.

注2:古いパソコンなので、Wi-Fi の 802.11n には対応していま

せん、802.11a,802.11b/g のみ対応です。