最終更新　2018.2.1

ArtecRobo（アーテックロボ）

# 以下のようにセッティングする。

A0 LED

A1 LED

A2 赤外線フォトリフレクタ

A3 タッチセンサー

A4,A5 加速度センサ

A6 光センサ

A7 音センサ（マイク）

S9 サーボモータ

課題10

　サーボモータを自動ドアとみなす。赤外線フォトリフレクタの前に物体を置くと、ドアが開き、物体を検知しない状態になってから一定時間経過したらドアが閉じるプログラムを作成しなさい。

課題11

　サーボモータを加速度センサで操縦する。加速度センサの左右の傾き（y軸）に対応してサーボモータの角度が変化するプログラムを作成しなさい。