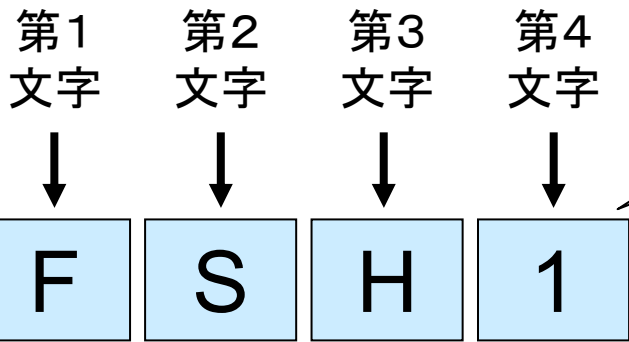


## アルボの命令体系

1つの命令は第1~4の4文字からなる。

スイッチ(SW)1~4は命令スイッチで、命令の文字に対応。  
○はSWの位置を示し、網掛けはSWがその位置にあることを表す。  
SWの位置が命令の文字になる。

この命令は、前方向へ、直進、高速で1秒進む、という意味になる。



命令によってはSWが意味をもたないことがある。このときはV(Void、無効)が表示される。  
(例) PAVV、PIV4

進行方向またはSW2の意味を変える。  
・F(Forward): 前進  
・P(Prefix): 前につける  
・B(Back): 後進

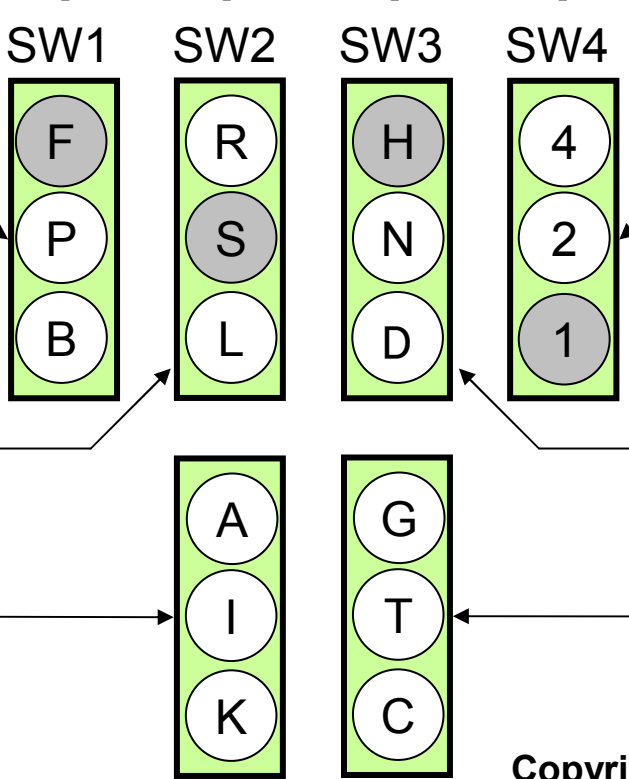
動作時間を示す。  
1、2、4秒の指定が可能。  
SW2がIのときは、一時停止の時間となる。

SW1がFまたはBのとき、進み方を示す。  
・R(Right): 右へカーブ  
・S(Straight): 直進  
・L(Left): 左へカーブ

SW2がSのとき速度を示す。  
・H(High): 高速  
・N(Normal): 普通  
・D(Down): 最低速

SW1がPのときに機能を示す。  
・A(Again): 先頭から繰り返す  
・I(Interval): 一時停止  
・K(Know): センサー情報を知る  
(Kは応用命令です)

SW2がRまたはLのときカーブの大きさを示す。  
・G(Grand): 大きい  
・T(Tiny): 小さい  
・C(Circle): 円(小回り)



# アルボのプログラミング

## プログラムの作成

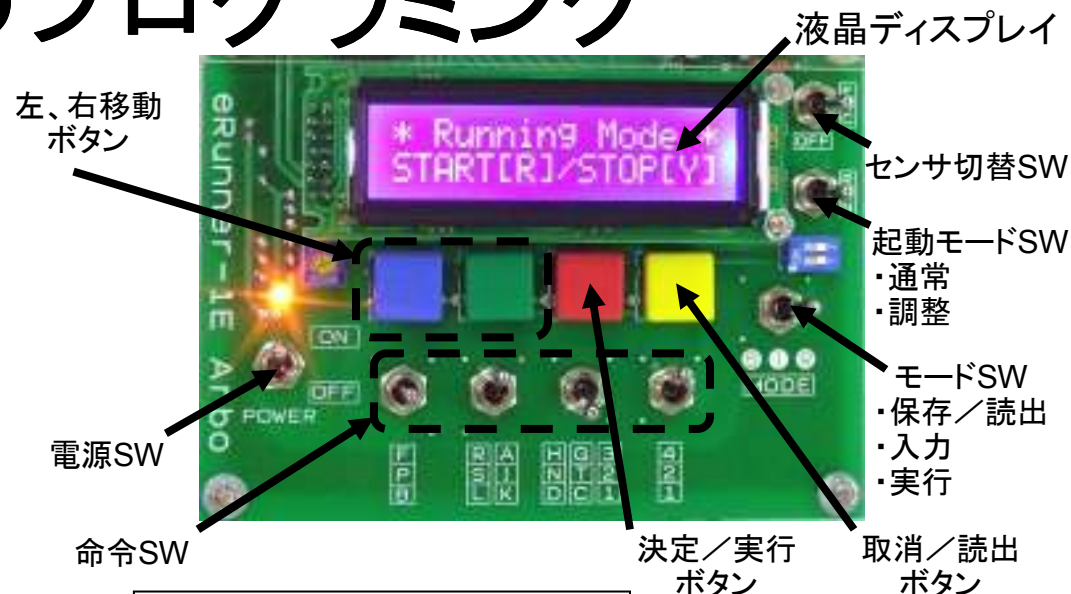
- ①モードSWを**MODE-I(入力モード)**にします。
- ②命令SWの状態が液晶ディスプレイ(LCD)に表示され、点滅します(点滅命令)。
- ③**決定/実行ボタン**を押すと、点滅命令が登録されます。これを繰り返してプログラムを完成させます。

## プログラムの実行

- ①モードSWを**MODE-R(実行モード)**にします。
- ②**決定/実行ボタン**で、構築したプログラムを実行します。
- ③**取消/読出ボタン**で、動作を停止できます。  
また、プログラムの最後の命令またはセンサ命令の直前の命令が実行されたときにも、動作を終了します。

## プログラムの保存/読出

- ①モードSWを**MODE-S(保存/読出モード)**にします。
- ②A~Hのアルファベット(プログラムの保存領域を識別する文字)が表示されます。大文字はすでにその領域にプログラムが登録されていることを示し、小文字は未使用であることを示します。
- ③表示されている\*を、**各移動ボタン(右・左)**で移動します。
- ④**決定/実行ボタン**で、\*の右に表示している文字の領域に、構築したプログラムを登録します。その文字が小文字の時は新規登録、大文字の時は既に登録していたプログラムに上書きされます。
- ⑤**取消/読出ボタン**で、\*の右に表示している大文字の領域から保存していたプログラムを読み出します。



## プログラムの修正

- ①モードSWを**MODE-I(入力モード)**にします。
- ②**右移動ボタン**または**左移動ボタン**で、点滅命令を移動します。ここで、**決定/実行ボタン**を押すと、その移動箇所に点滅命令が挿入されます。また、**取消/読出ボタン**を押した場合は、点滅命令の直後の命令1つが消去されます。
- ③**取消/読出ボタン**を長押しすると、すべての命令が消去されます。

## センサ命令の使い方

- ①通常動作のプログラムを一通り構築します。
- ②センサ命令**PK□V**をセットします。□には対応するセンサ番号を指定します。その後に信号検出後の処理を登録します。
- ③別のセンサ命令をセットするときは、前のセンサの処理の後に続けて登録します。尚、各センサ命令は1度しかセットできません。

例) ... .. PK1V ... .. PK2V ... ..  
 通常処理      センサ1処理      センサ2処理