

# アドバンスプログラミングコース B 二足歩行ロボ「アルクンダーZ」プログラム例

◇4日目 19,20ページ プログラム⑪「声でスタート！」

- ・音を感知するとプログラムが動き出し、右・左・右・左・右・左と重心移動しながら歩きます。
- ・スタート姿勢、動きはこちらを参照してください。  
<https://www.youtube.com/watch?v=O500P3GurEI>
- ・プログラムの数値は一例です。(うまく動かない場合の調整方法はテキスト15,16ページ参照)
- ・**モーターの回転の速さ、「待つ」時間の調整がポイント**です。(左右の移動で数値が同じとは限りません。)
- ・出力1：足のモーター、出力2：頭部のモーター
- ・センサA：右足のタッチスイッチ、センサB：左足のタッチスイッチ、センサD：音センサー

