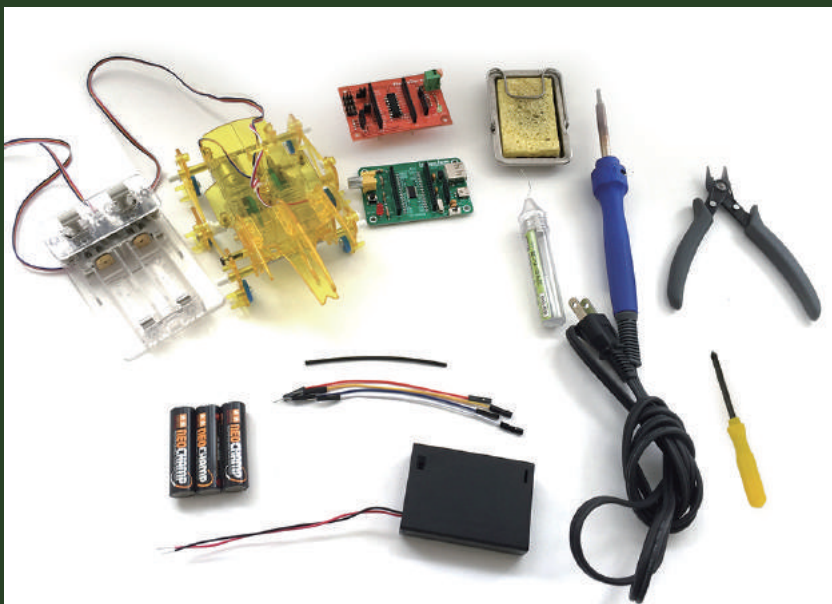


# IchigoJam でうごかそう! カブトムシロボ!



今回はこの材料を  
使ってみたよ!!



\*はんだと ニッパーをつかうときは  
ケガや やけどに きをつけてね! \*

## ・カブトムシロボット

※キット内のカブトムシを組み立てて利用



## ・IchigoJam



## ・MapleSyrup



## ・でんちボックス



## ・ねつしゅうしゅくチューブ



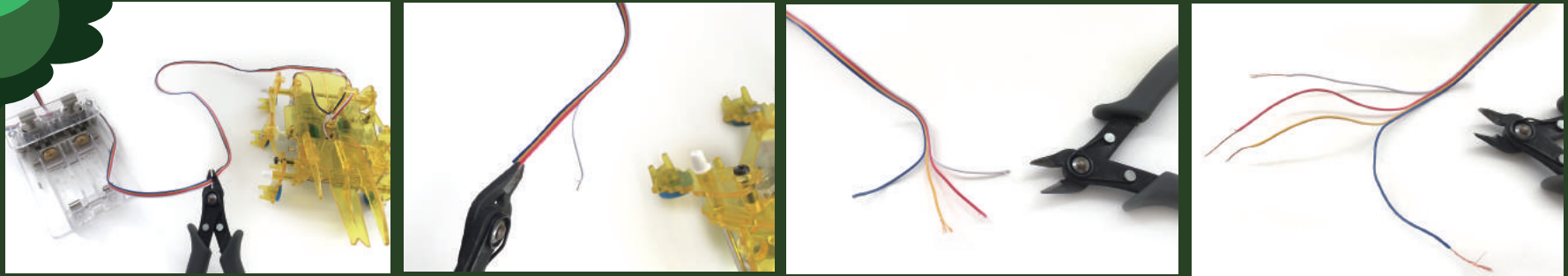
## ・ジャンパーワイヤー 4 ほん



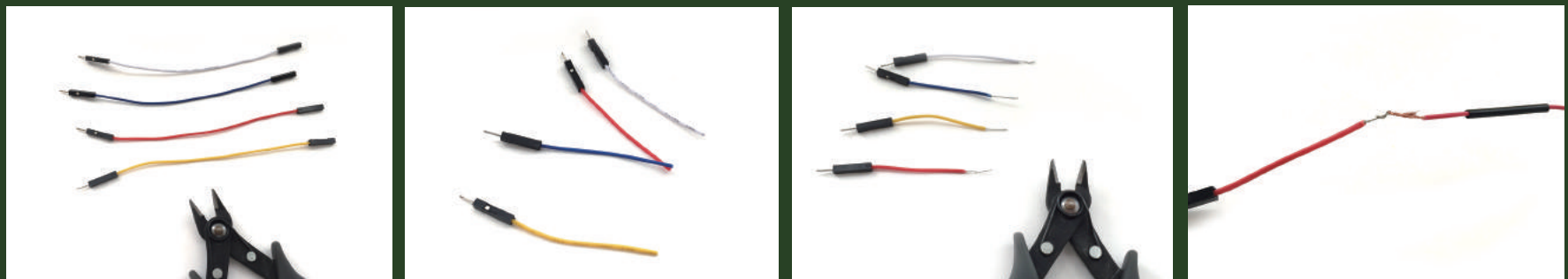
## ・こうぐ (はんだセット、ニッパ、ドライバー)

## ・じゅうでんち 3ほん

# つくってみよう! 1 ☆☆☆☆

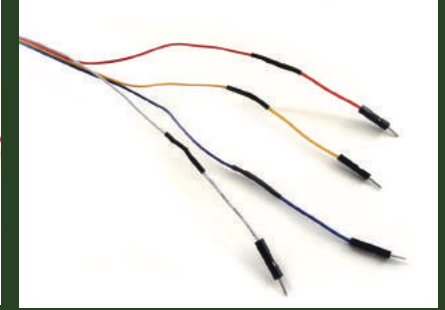
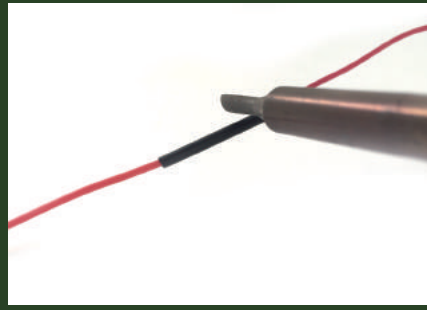
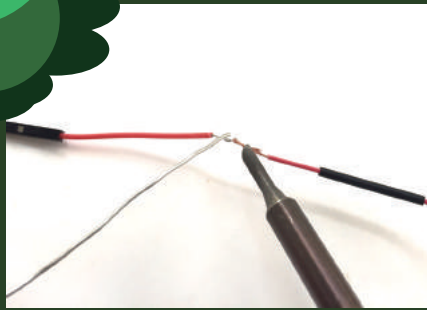


- ①ロボットのコントローラーと本体をつなげている線を切ります。
- ②ロボット側につながっている4色のコードをバラバラにします。  
このとき、各コードの先端は外側をはいて、導線を出しておきましょう。



- ③ジャンパーワイヤーを半分に切って、金属のピンが出ている方（オス）を使います。  
こちらも先端の外側をはいて、導線を出しておきましょう。
- ④熱収縮チューブを適度な長さで切って、コードに通します。
- ⑤通し終わったら、ロボット側の導線部分とジャンパーワイヤーの導線部分をねじって固定します。

## つくってみよう! 2 ☆☆☆☆



⑥ねじった部分をはんだで固定します。やけどしないよう十分に気をつけましょう。

⑦通しておいたチューブを導線の部分にかぶせ、はんだごてを近づけあたため固定します。

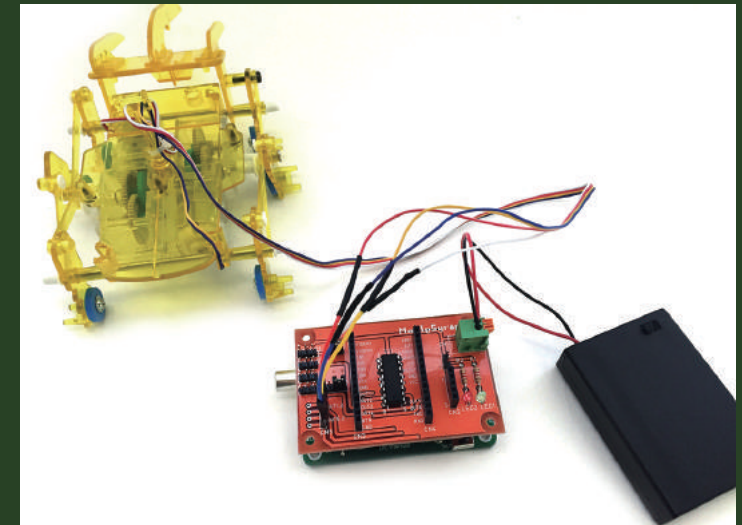
**!注意!**はんだごては、チューブに直接当てないでください。近づけるだけです。

⑧4つのコード全て同じように固定したら

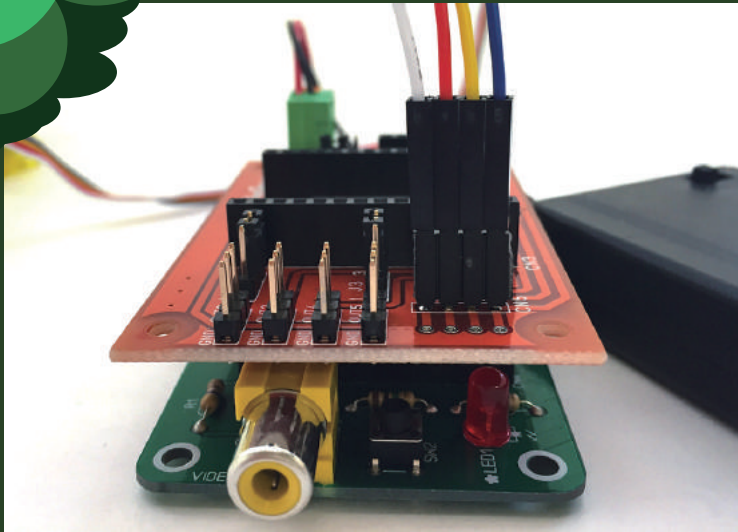
あとは繋げて、完成です!

IchigoJam と MapleSyrup を重ねて、

ロボットから伸びている線と電池ボックスをつなぎます。

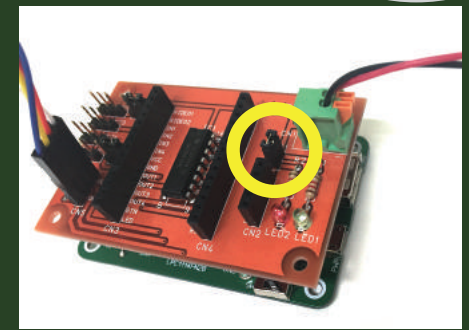
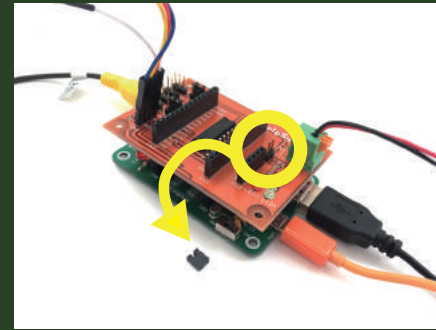


# うごかしてみよう! ☆☆☆☆



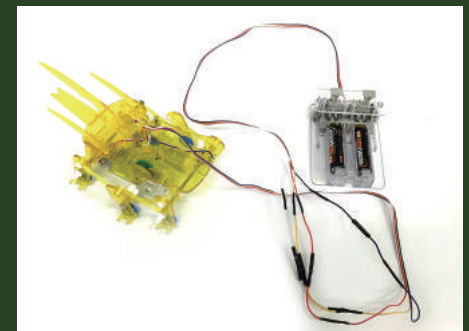
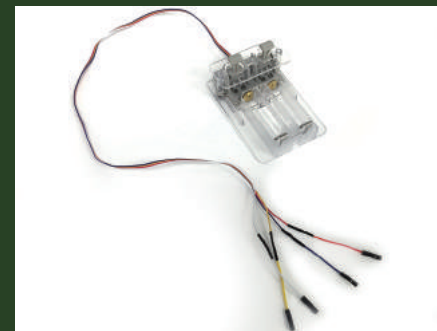
ロボットから伸びている線は上から白、赤、黄、青の順番でつなぐと IchigoJam からコマンドを打ったとき以下のように動きます。

**OUT33 前に進む**  
**OUT18 後ろに下がる**  
**OUT1 左に曲がる**  
**OUT32 右に曲がる**



## J1 ピンについて

- ・ キーボードやモニターをつなぎながら使うとき (画像左)  
J1 のピンソケットを外し IchigoJam には MicroSB をつなげます。
- ・ キーボードやモニターを外して使うとき (画像右)  
J1 のピンソケットを付け、IchigoJam の MicroUSB を外します。



## あまったパーツで...

- ・ 余ったパーツを使えば、簡単にカブトムシリモコンと MapleSyrup の接続を切り替えることもできます。