

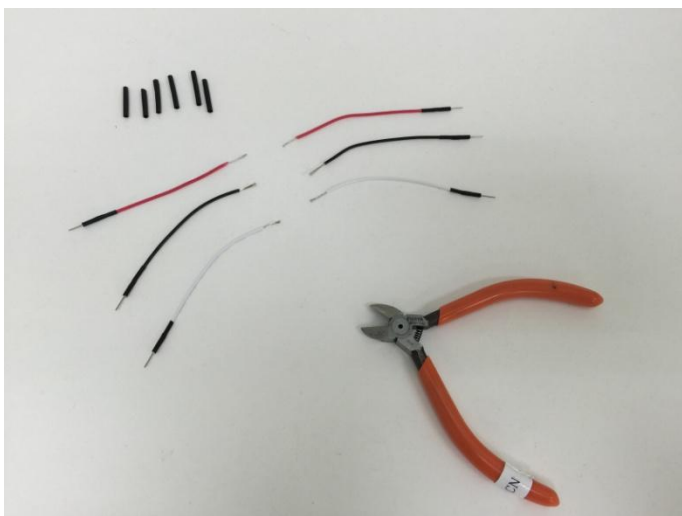
# 距離センサーをMapleSyrup+Ichigojamにつないでみた

## ①用意したものの

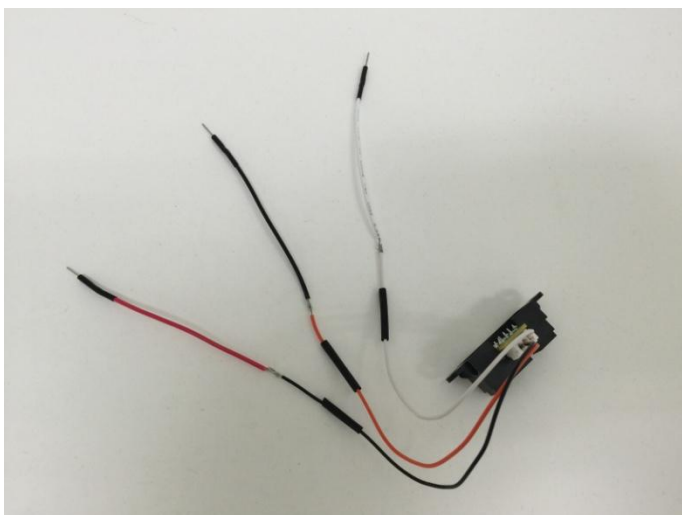


- ・距離センサー  
(<http://akizukidenshi.com/catalog/g/gi-02551/>)
- ・ジャンパーワイヤー
- ・熱収縮チューブ(1.5mm)
- ・半田ごて
- ・ニッパ

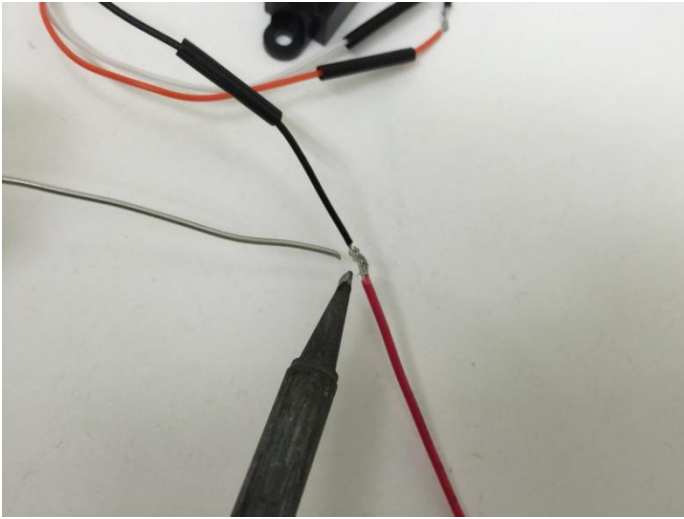
## ②加工



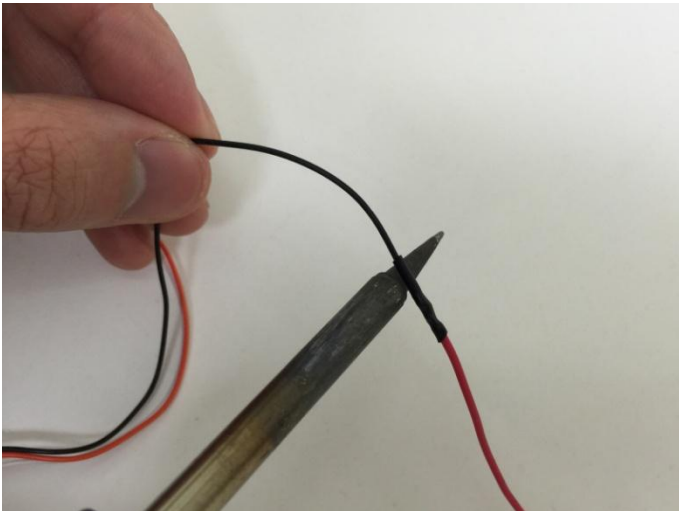
- ・ワイヤーを半分に切断
- ・切った側のワイヤーの外皮を剥がす
- ・熱収縮チューブを約2cmに切断



- ・熱収縮チューブを通す
  - ・さきほど切ったワイヤーと距離センサーの銅線部分をねじってつなげる。
- ※ この距離センサーキットは黒のワイヤーがVCC、オレンジのワイヤーがGNDとなっている。黒のワイヤーには赤のジャンパーワイヤーを、オレンジのワイヤーには黒のジャンパーワイヤーを接続した。

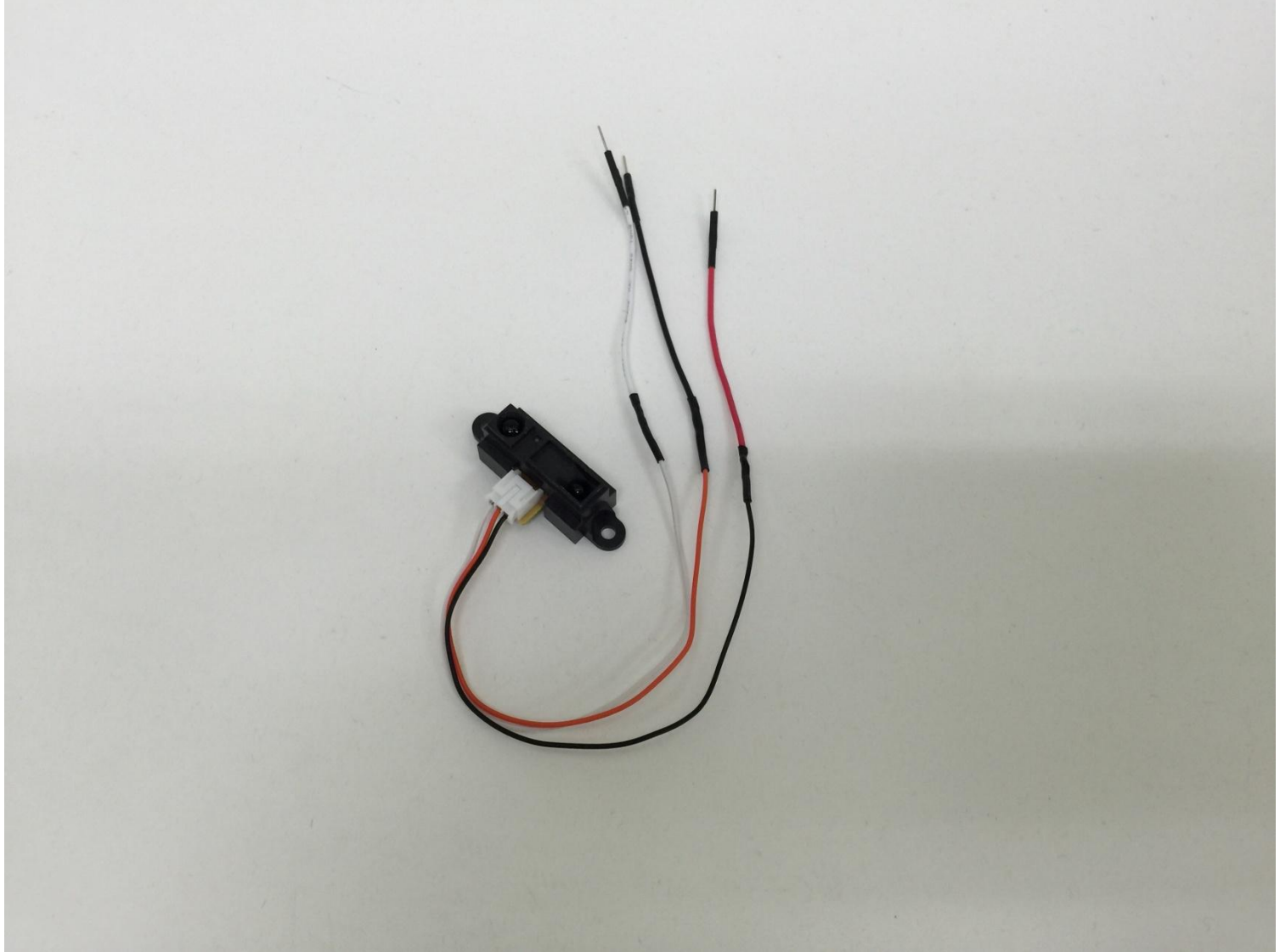


- ・ワイヤーをつなげた部分をはんだで固定



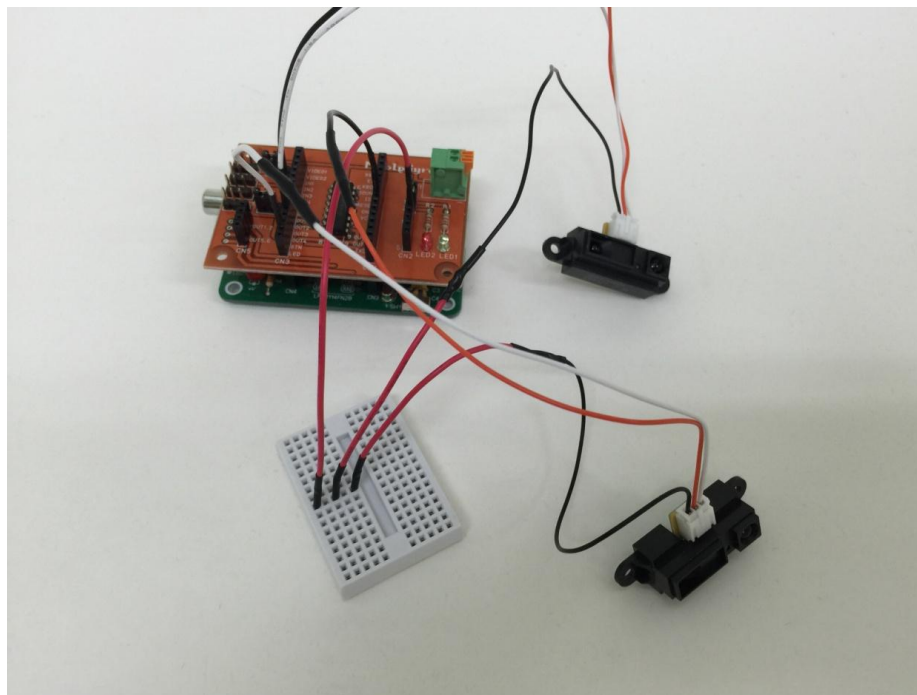
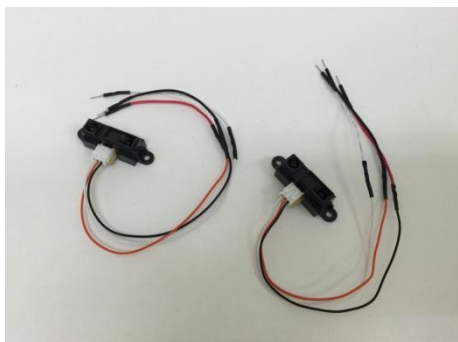
- ・固定した部分が冷めたら通しておいた熱収縮チューブをかぶせる
- ・はんだごてを近づけてチューブを収縮させる
- ※ はんだごては直接当てないようにする
- ・3か所行う

# 完成



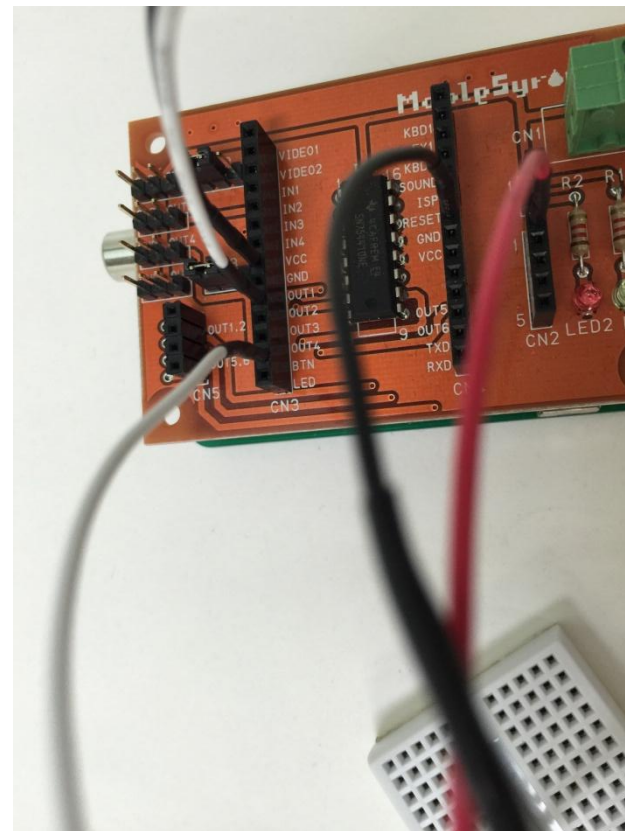
### ③接続

今回は距離センサーを2つ作成し、それをつないでみた。



- IchigoJamにMapleSyrupを重ねる。
- MapleSyrupから5Vが取得できるソケットは1か所しかないため、MapleSyrupに付属しているブレッドボードを利用する。

- センサー1
  - VCC (赤) -> ブレッドボード
  - GND(黒) -> GND
  - Vo(白) -> IN2
- センサー2
  - VCC (赤) -> ブレッドボード
  - GND(黒) -> GND
  - Vo(白) -> BTN
- ブレッドボード
  - VCC(赤) -> CN2 の 1



※ ブレッドボードは CN2 の 1とセンサー1のVCCとセンサー2のVCCがつながるように配線

※モニター、キーボードを使う場合はセンサー2のBTNは外しておき、モニター、キーボードの起動を確認してからさす。