

MICROCOMPUTER ROBOT

(CRAWLER TYPE)



Dedicated program is pre-installed!
走行プログラムインストール済み
(組み立ててすぐに走行できます)



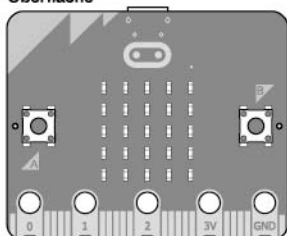
プログラミング工作シリーズ マイコンロボット工作セット (クローラータイプ)

- 本製品のBBCマイクロビットはバージョンアップされたV2 (バージョン2) です。
- This kit uses the upgraded BBC micro:bit V2.
- Dieser Bausatz nutzt den verbesserten micro:bit V2.
- Ce kit utilise le BBC micro:bit V2 amélioré.

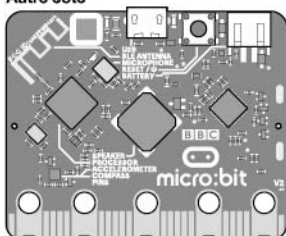
《BBC マイクロビットV2》

BBC micro:bit V2

表面
Surface
Oberfläche



裏面
Reverse
Rückseite
Autre côté



M1

BBC マイクロビット V2
BBC micro:bit V2

M2

- ★V2の形状に合わせた穴。
- ★BBC micro:bit V2-shaped hole
- ★BBC micro:bit V2 geformte Öffnung
- ★Trou format BBC micro:bit V2

★バージョンごとの形状やスペックの違いは「BBCマイクロビット」の公式ホームページで確認してください。

★Check the differences in specifications between the various versions on the official BBC micro:bit homepage.

★Beachten Sie die Unterschiede in der Spezifikation der verschiedenen Versionen auf der offiziellen BBC micro:bit homepage.

★Vérifier les différences de caractéristiques entre les diverses versions sur le site officiel BBC micro:bit.

A
B

音感知機能の追加 / Sound-Related Function

★超音波センサーに加えて音感知機能が追加されています。先に感知した機能が優先されます。

★The ultrasonic sensor function is now joined by a new sound-based function. Whichever is triggered first will act.

★Die Ultraschallsensor Funktion ist nun gefolgt von einer Soundfunktion. Was immer angesteuert wird reagiert zuerst.

★La fonction capteur à ultra-sons est maintenant complétée par une nouvelle fonction à activation sonore. La fonction activée en premier opérera.



- ① 直進しています。
Robot moves forwards.
Der Roboter fährt vorwärts.
Le robot se déplace en avant.

- ② 大きな音を感知すると、その場で停止、音と動きのリアクションをします。
Loud noises make the robot stop, make a sound and act startled.
Lauter Geräusche lassen den Roboter anhalten, machen Sie ein Geräusch und lassen Sie sich überraschen.
Des bruits forts entraînent l'arrêt, un bruit et l'étonnement du robot.

- ③ その場で旋回して、再度直進します。
The robot turns and moves in another direction.
Der Roboter dreht und fährt in eine andere Richtung.
Le robot pivote et se déplace dans une autre direction.

《音感知の感度調整》

Sound sensitivity
Sound Empfindlichkeit
Sensibilité sonore

- ★感度設定は電源を入れるたびに初期値 (7) にリセットされ、いつでも調整できます。
- ★感度を上げすぎるとロボット自身が発する音に反応することがあります。
- ★周囲が騒々しいと音への反応が悪くなる場合があります。

★If you raise the sensitivity too high, the robot will react to its own noises.

★Excessive ambient noise may impair robot reaction.

★Sensitivity returns to the base setting (sensitivity level 7) every time the model is turned on again, and can be adjusted at any time.

★Wenn Sie die Sensitivität zu extrem einstellen reagiert der Roboter auf seine eigenen Fahrgeräusche.

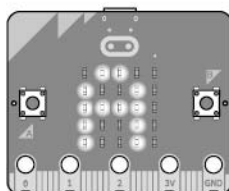
★Starker Hintergrundlärm kann die Reaktionen des Roboters stören.

★Die Einstellung der Empfindlichkeit geht zurück zur Basiseinstellung (Empfindlichkeitsstufe 7), immer wenn das Modell erneut eingeschaltet wird und kann jederzeit eingestellt werden.

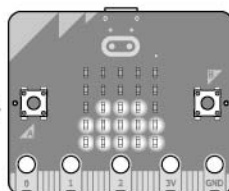
★Si la sensibilité est trop élevée, le robot réagira à son propre bruit.

★Un bruit ambiant excessif peut nuire à la réaction du robot.

★La sensibilité revient au réglage de base (niveau de sensibilité 7) à chaque fois que le modèle est remis en marche, et peut être réglée à tout moment.



- ① 操作タイプを選択する。
Select a mode.
Wählen Sie einen Modus
Choisir un mode.



- ② Aボタンを押すたびに感度アップ (反応しやすくなる。最大 15) 点灯表示の数が減る。
Bボタンを押すたびに感度ダウン (反応しにくくなる。最小 0) 点灯表示の数が減る。

Push the A button to increase sensitivity, up to a maximum level of 15. The number of LEDs lit up increases.

Push the B button to decrease sensitivity, down to a minimum level of 0. The number of LEDs lit up decreases.

Taste A drücken zur Erhöhung der Empfindlichkeit. Die Sensitivität steigt bis maximal 15. Die Zahl der leuchtenden LEDs nimmt zu. Taste B drücken, um die Empfindlichkeit zu verringern bis zum Wert 0. Die Zahl der leuchtenden LEDs sinkt.

Appuyer sur le bouton A pour augmenter la sensibilité, jusqu'à un niveau maximum de 15. Le nombre de LEDs allumés augmente.

Appuyer sur le bouton B pour diminuer la sensibilité, jusqu'à un niveau minimum de 0. Le nombre de LEDs allumés décroît.