

# ROBOLABを使って データロギングをする

## ○免責事項

本資料に掲載する情報については、注意を払っていますが、その内容について保証するものではありません。株式会社アフレルは本資料の使用ならびに閲覧によって生じるいかなる損害にも責任を負いかねます。また、本資料の情報は予告無く変更される場合があります。

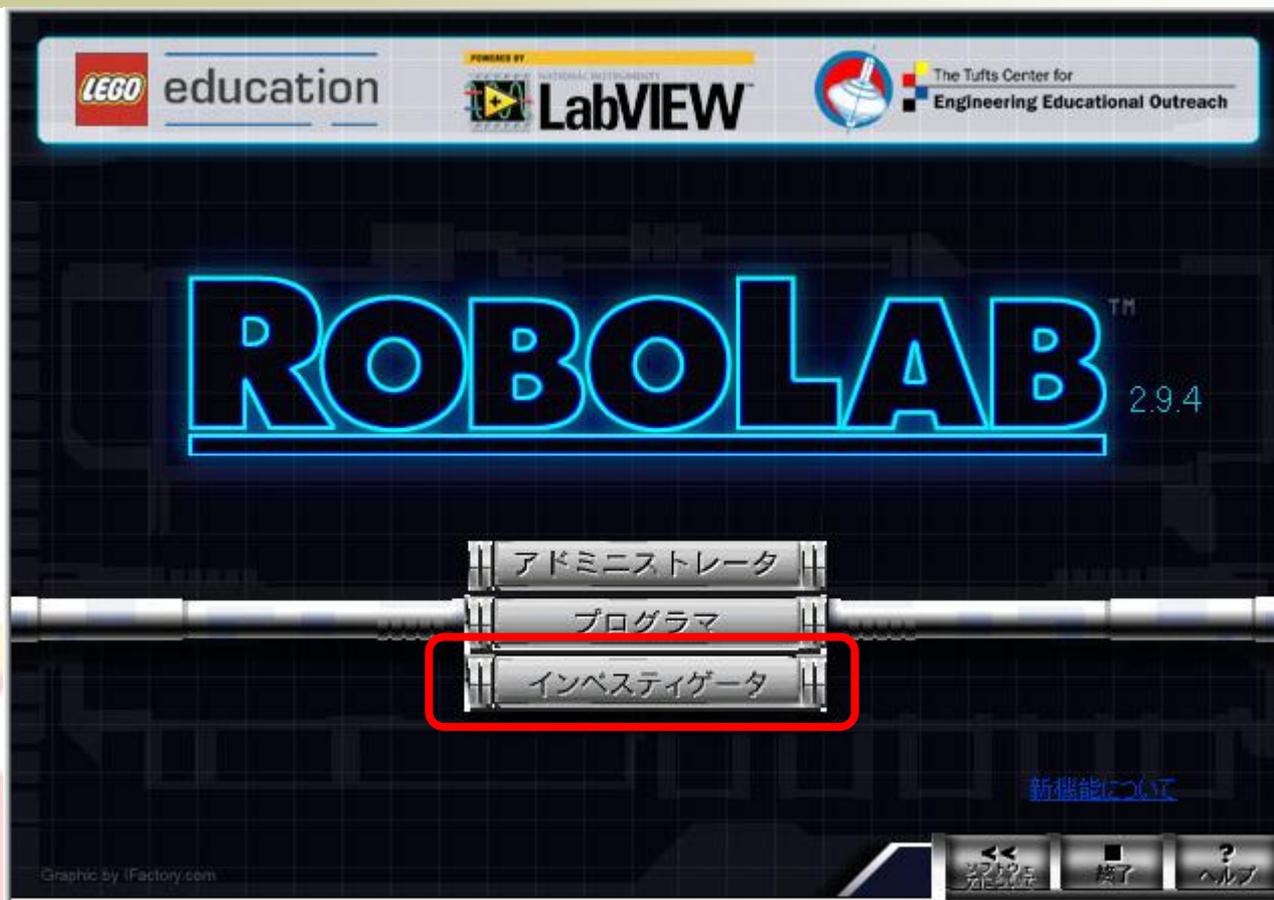
作成日:2009/11/17

# 【動作環境】

- ハードウェア
  - 教育用レゴ マインドストームNXT
  
- ソフトウェア
  - ROBOLAB ver2.9.4
    - ROBOLAB ver2.9.4のCD-ROMからインストールした場合のバージョンです。



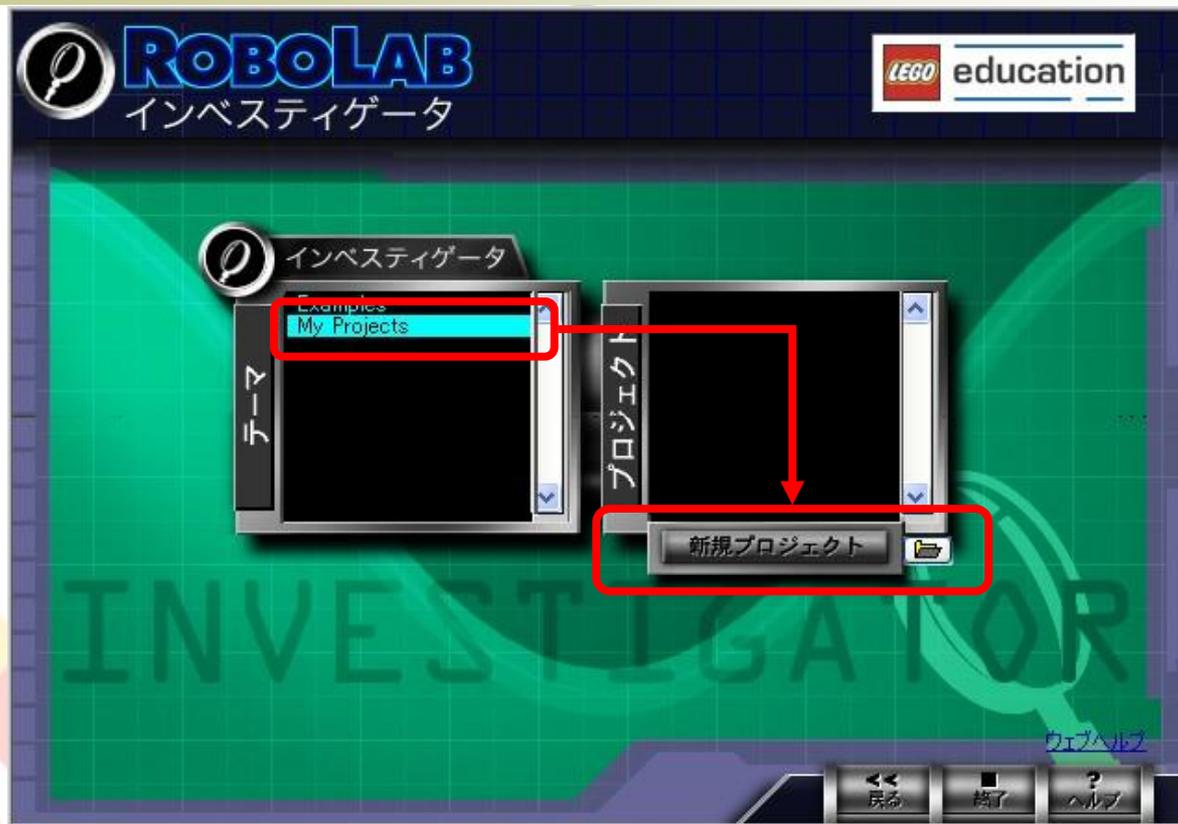
# [ROBOLABを起動します]



- 【インベスティゲータ】ボタンをクリックします。

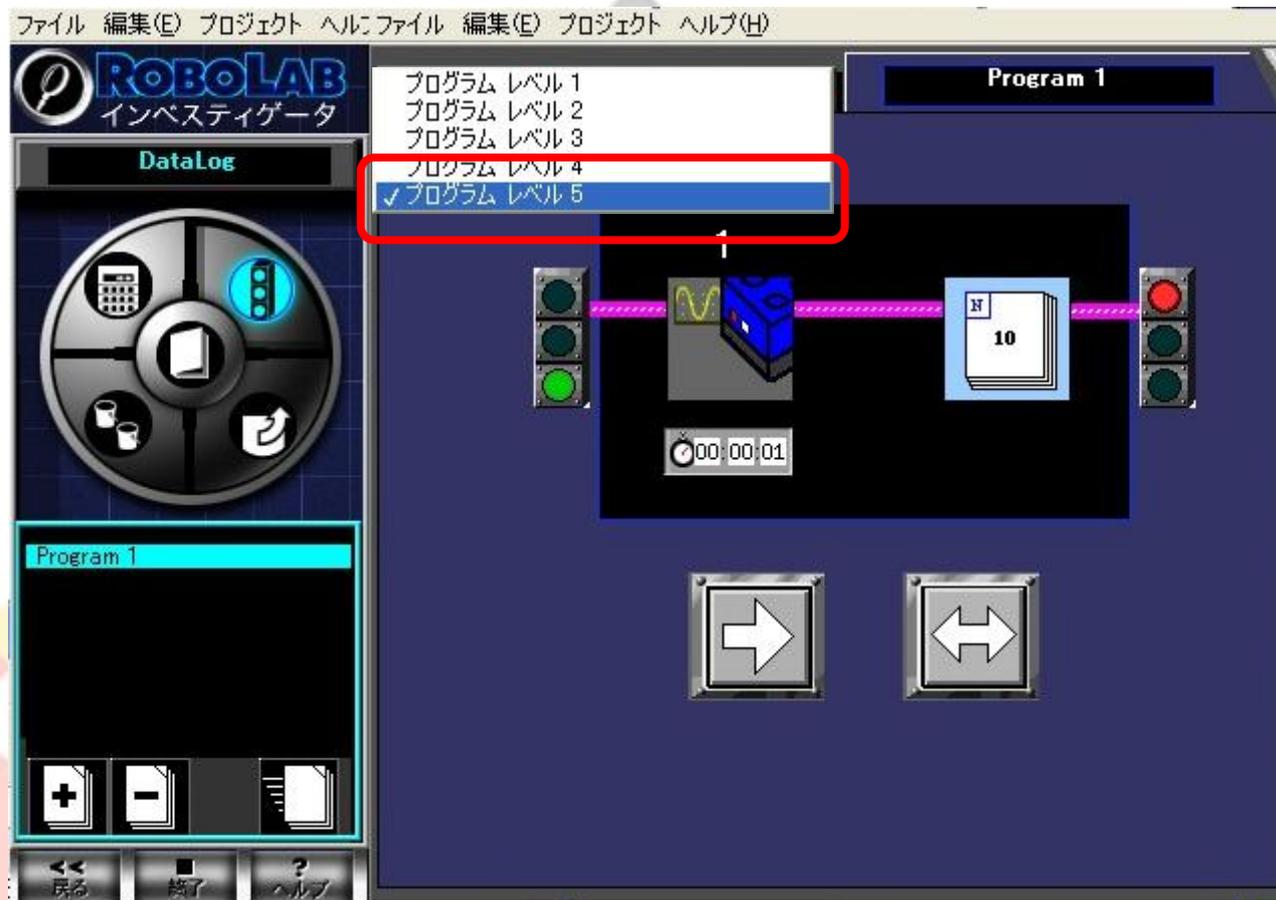


# プロジェクトを作成します



- 【My Project】を選択して【新規プロジェクト】をクリックします。
- プロジェクト名を入力します。

# 【プログラムレベルを変更します】



- プログラムレベルを【レベル5】に変更します。

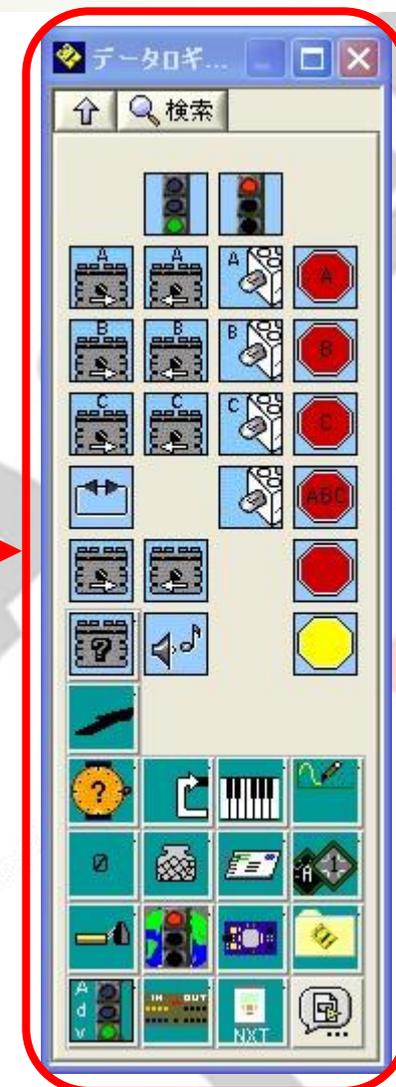
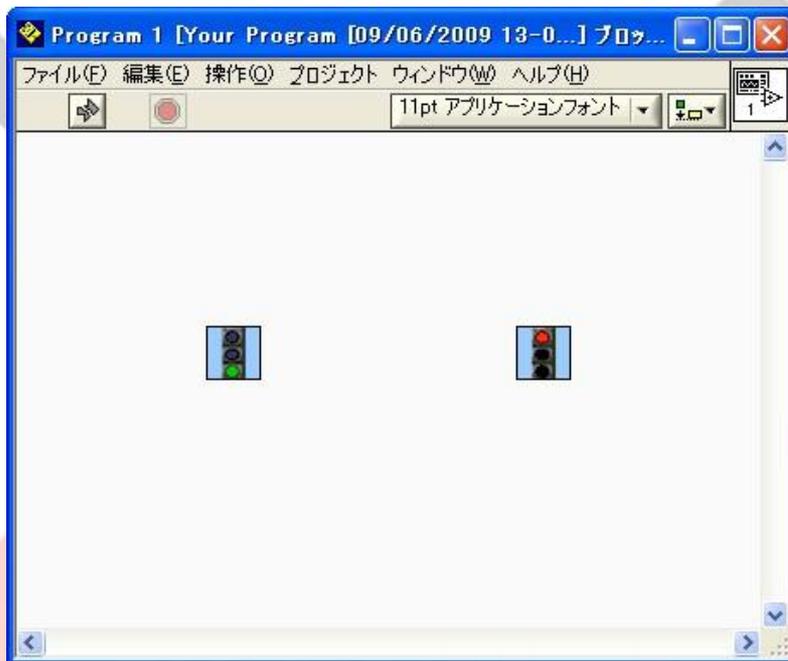


# 【プログラム作成を始めます】



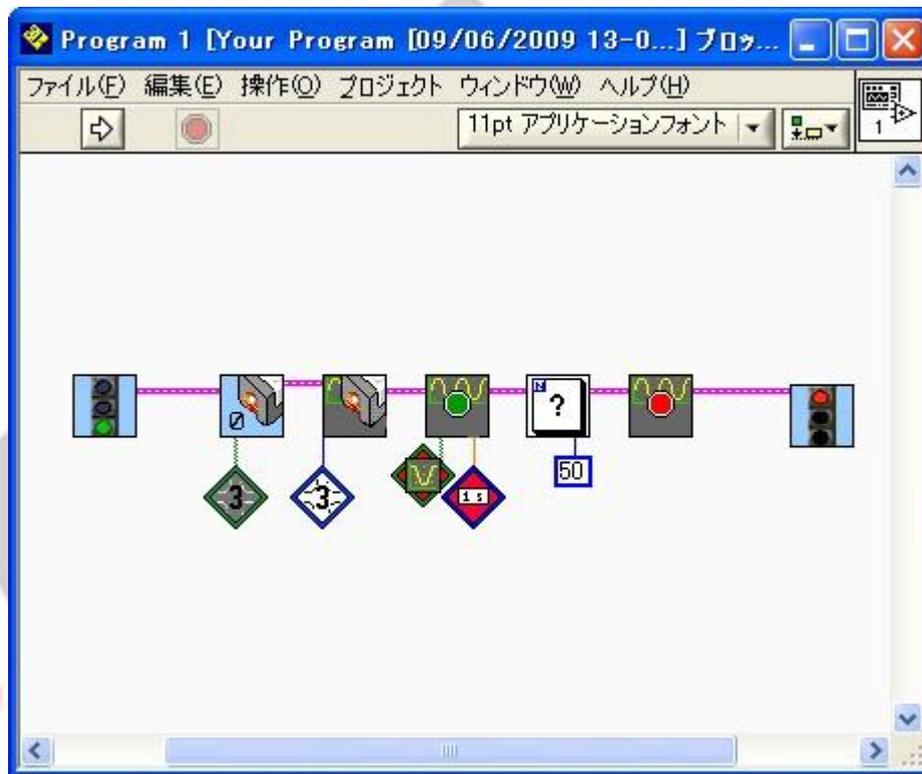
- プログラムを作成するために画面中央をクリックします。

# レベル5のパレットが表示されます



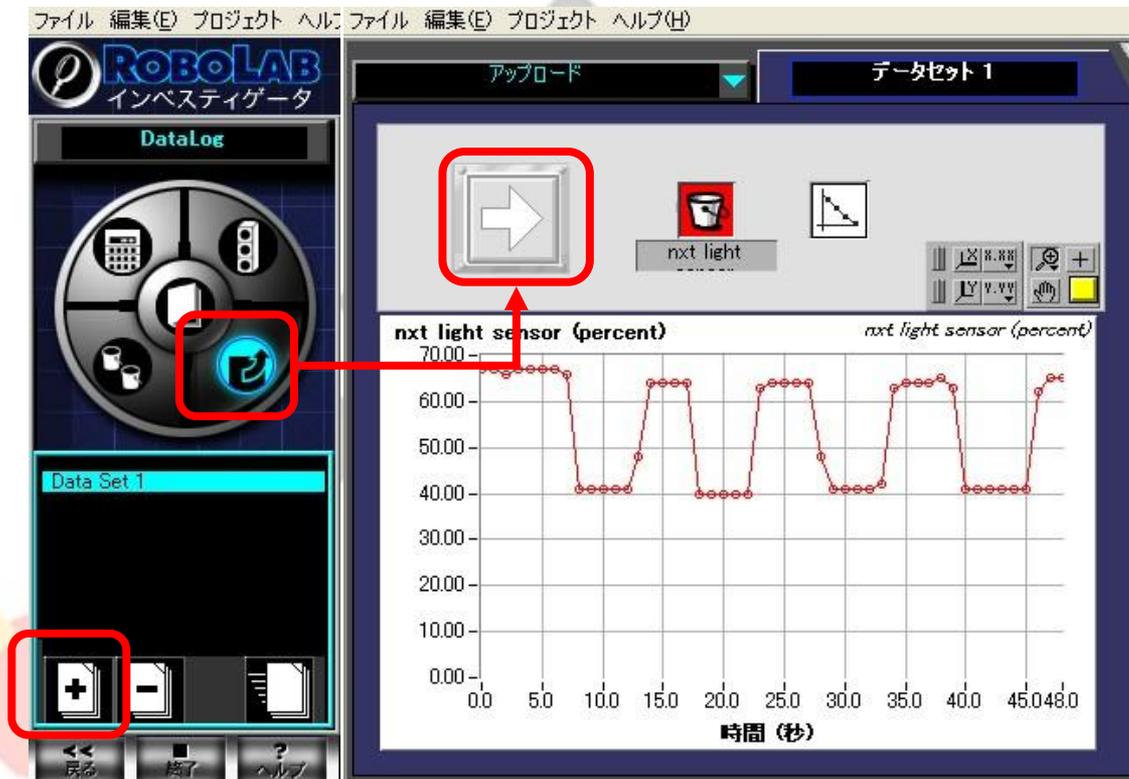


# データロギングをするプログラムを作ります



- 例)3番につながっている光センサの値を1秒間隔で50回データを記録する
- プログラムを転送し、プログラムを動かして計測をします。

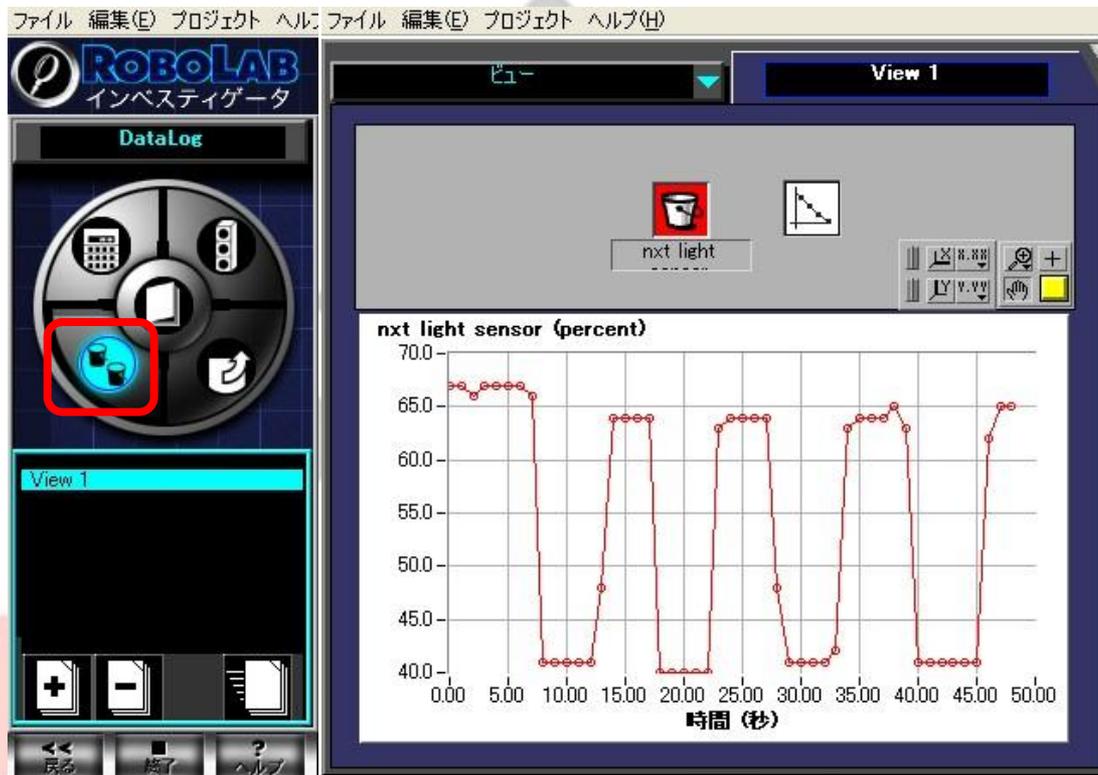
# 「データセット画面を表示します」



- データセット画面を表示します。
- 教育用レゴ マインドストームNXTを接続して【アップロード】ボタンを押すと、計測データを取り込みます。
- 必要であれば、データセットを増やして複数のデータを取り込む事ができます。

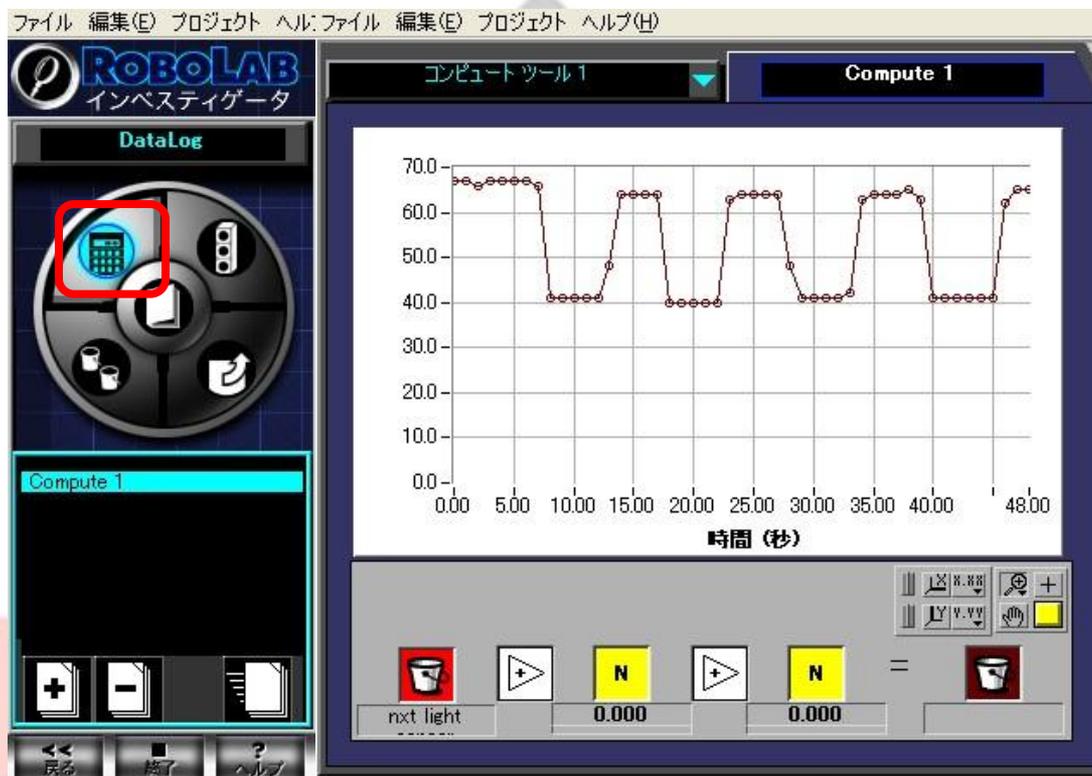


# 「ビューを使ってみます」



- ビューを使うとグラフのXYスケールを変えたり、グラフを重ねて比べたりすることができます。

# 〔コンピュータツールを使ってみます〕



- コンピュートツールでは、計測結果を使って計算をすることができます。

# 例) 壁から離れながら光センサの値を計測します

