

カミボット説明ガイド

kamibot

ミニブック



STEAM LEARNING

使用前の注意事項

- ・モータ及びホイールに過度な力が加わらないように注意してください。
- ・モータ及びホイールは消耗品です。
- ・モータの寿命が尽きたり、使用に問題がある場合は、新しいモータを購入し、修理する必要があります。
- ・製品の移動距離や回転角度などは、様々な物理的原因により誤差が生じる場合があります。
- ・モータの特性上、各モーターに誤差がある場合があります。
- ・モータの速度及び位置誤差率は使用時間やバッテリー消費量によって異なる場合があります。
- ・センサーの測定値は、製品ごとに誤差がある場合があります。
- ・センサーの測定値は、使用環境によって誤差が生じる場合があります。
- ・消耗品（モータ、バッテリーなど）の保証期間は6ヶ月です。
- ・バッテリーは消耗品であるため、ユーザの使用パターンによって性能が低下することがあります。使用時間が急激に減少した場合には、新しいバッテリーの購入及び修理が必要です。
- ・Bluetoothに接続する際、接続環境によって通信が円滑でないこともあります。
- ・カメラは出荷前に動作及びセンサー検査をしております。これにより、本体にほりなどの異物が付着していることがあります。
- ・メーカーの都合により製品構成の性能及び内容が改善されたり変更されることがあります。

発熱、火災、爆発などの危険を伴うことがありますので、以下の事故に従いご使用ください。

1. 肉眼で識別できるほどの膨らんだ電池は、危険な可能性があるため、製造者または販売者に即時に連絡すること
2. 認証を取った正確な規格の充電器を使用すること
3. 火気に近づけないこと（電子レンジに入れないこと）
4. 夏季に車の中に放置しないこと
5. サウナなど高温多湿な場所で保管、使用しないこと
6. 布団、電気カーペット、カーペットの上で長時間使用しないこと
7. 電源を入れた状態で密閉空間に長時間保管しないこと
8. バッテリー端子にネックレス、コイン、鍵、時計などの金属製品が触れないように注意すること
9. メーカーが保証するリチウム二次電池を使用すること
10. 分解、圧着、貫通などの行為をしないこと
11. 高いところから落とすなど、異常な衝撃を与えないこと
12. 60℃以上の高温にさらさないこと
13. 湿気や水分にさらさないこと

子供の保護

新製品や使用する場合は、保護者の元で使うようにしてください。子供が一人で使用しないように手の届かないところに保管してください。誤った使用や製品分解時、本人や他人に被害を与えることがあります。ホイールに髪の毛や身体の一部が挟まれないようにご注意ください。製品には、分離される小さな部品がありますが、飲み込んだ場合窒息の危険性があります。

バッテリー

新製品や長い間使用していないバッテリーは、一時的に容量が減ることがあります。使用する前に、常にバッテリーをフル充電してから、目的以外の用途では使用しないでください。充電する際、周りの温度は+10℃～45℃を維持しなければなりません。バッテリーの充電・除去は必ず電源を切った状態で行ってください。バッテリーの性能は、使用環境によって異なる場合があります。当社から認証されたバッテリー以外は火災、爆発、漏洩などの危険があります。該当バッテリーモデル名（773465）及び認証番号（XU100745-16002A）バッテリーは消耗品ですので使用時間が著しく短くなったら新しいバッテリーに交換する必要があります。バッテリーは充電器（充電電圧5V、Micro4ピン）を使用しなければなりません。

製品保証のご案内

本製品の保証期間は購入後1年であり、（購入履歴が必要）保証期間内に正常使用状態で発生した性能/機能上の故障に限り、無償修理サービスを提供しております。ただし消耗性部品の場合は無償保証期間が6ヶ月以内となります。無償保証期間中であっても、次のような場合には有償となります。

1. ユーザの故意、過失または不注意（取り扱い不注意、落下、衝撃、破損、浸水、無理な動作など）による故障
2. 強制的な外部の力による破損
3. 任意で製品を分解、改造、変更した場合
4. 正常使用し、性能が低下した消耗性部品の交換
5. 天災による製品の故障
6. 誤った規格の充電機器の使用による故障
7. 説明書内の注意事項を履行しなくして起きた故障
8. 不適切な使用/保管環境（高温、多湿）で使用中に発生した故障
9. 飲み物または水の浸入や異物汚染による故障
10. ユーザがソフトウェア及びハードウェアを任意操作し故障が発生した場合
11. その他の常用者の過失と認められる場合

交換及び返品のご案内

1. 初期不良製品の交換や返品は購入先でのみ可能です。
2. 配送された商品が破損している場合は、すぐに販売先に連絡してください。
3. 購入後は、7日以内にハードウェアに関する不良が発生した場合のみ購入領収書を提出していただければ可能です。（ソフトウェア的な問題や単なる心変わりの場合はできません。）
4. 製品を購入してから7日以降は無償保証期間内の無償修理のみ可能です。
5. 購入当時の購買領収書（購買履歴）を提出しなければなりません。また簡易領収書は認められません。
6. 製品を受け取った後の破損や構成品をすべて返していただけない場合、払い戻しはできません。

交換及び返品で物を送る場合

1. 受付後、アフターサービス製品を送る際、送料は前払いです。（製品を受け取ってから7日以内は指定輸送会社を利用し返送可能）
2. 宅配便をご利用の際に送料は消費者と会社と1:1で前払いが原則となります。有償の場合送り返し両方とも消費者の負担となります。
3. 製品に貼られているシリアルシール及び封印シールは正品確認及び製造年月、分解や改造などの責任所持を確認するためのシールです。毀損の場合、アフターサービス上の不利益をもたらすことがあります。（無償サービス不可などの不利益が発生）
4. 製品を送送する際は壊れないよう梱包してください。
5. 弊社のサービス規定に基づき修理費用が算定されます。
6. アフターサービスの受付は購入販売店にお問い合わせください。より確かなサービスを受けることができます。3.14で直接お問い合わせになった製品は、support@kamibot.comもしくはホームページを参照して受け付け及びお問い合わせください。電話繋がりにくい場合、迅速に処理することができます。
7. 当社で販売していない部品、家具、装置などは、製品本体から取り除いた後にお送りください。

点検費用

有償修理の件は、点検後、修理費用の問題で修理しない場合でも基本点検費用が発生します。（当社基準適用）無償修理の件は別途のサービス点検費用が発生しません。

サービス案内事項

アフターサービスのお問い合わせ kamibot@ghsolution.co.jp
アフターサービスのお問い合わせ 電話番号 03-6380-0721
ウェブサイト: <http://www.ghsolution.co.jp/coka/kamibot/>

目次

01 カミボット取扱説明書

① 製品構成	4	⑤ ダウンロード	6
② 製品名称 / スペック	4	⑥ カミボットアプリの種類	7
③ 電源を入れる / 切る	5	⑦ ブルートゥース接続	7
④ 充電する	5		

02 カミボットプレー

① カミリモコン	8~11	② カミコントロール	12~15
➢ カミリモコン 画面構成	8	➢ カミコントロール画面構成	12
➢ カミボットを動かす	9	➢ カミボットを動かす	13
➢ その他の調節	10	➢ その他の調節	14
➢ カミボットミッション	11	➢ カミボットミッション	15
③ カミカード	16~25	④ カミブロック	26~36
➢ カミカード 画面構成	16	➢ カミブロック 画面構成	26
➢ カミカードアプリを使う	17	➢ カミブロックアプリを使う	27
➢ カミカードを知る	18~19	➢ カミブロックを知る	28~29
➢ 動かす- マップボード (ミッション)	20~23	➢ 録音ブロック (ミッション)	30~33
➢ 動かす- ロボット (ミッション)	24~25	➢ 超音波センサー (ミッション)	34~36

03 付録

① 宝箱	37~40	③ カーリング板	45
② 障害物	41~44		

01

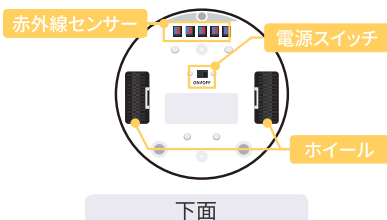
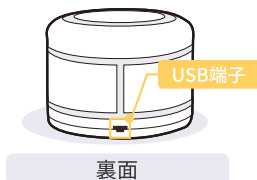
カミボット取扱説明書

製品構成 / 製品の名称, スペック / 電源を入れる, 切る / 充電する / ダウンロード / カミボットアプリの種類 / ブルートゥース接続

1. 製品構成

カミボット、USBケーブル、マップボード(2)、ペーパータイ(2)、カミボットミニブック

2. 製品の名称 / スペック



ホイール	スペック
大きさ	直径 103mm x 高さ 76mm
重さ	500g
センサー及び駆動装置	DCモータ x 2 RGB LED x 4 サーボモータ 1 超音波センサー x 1 赤外線センサー x 5
通信方法	ブルートゥース BLE 4.0
バッテリー	Li-poly / 3.7V / 1600mAh / (充電電圧 5V)
動作時間	フル充電時、約2時間 (実験室測定基準)

※ユーザーの使い方によって動作時間は異なる可能性があります。

モデル名: KamiBot-001
認証番号: MSIP-CRM-PBO-KamiBot-001

製造元: 韓国

販売元: GHソリューション株式会社

H P : <http://ghsolution.co.jp/coka/>

機材名称: 特定小出力無線機器 (無線データ通信システム用無線機器)

※この無線設備は、運用中電波混線の可能性がある。

kcバッテリー認証詳細

申告番号: XU100745-16002A

製品名: 電池 基本モデル名: 773465 製品定格: 3.7 V, 1600 mAh

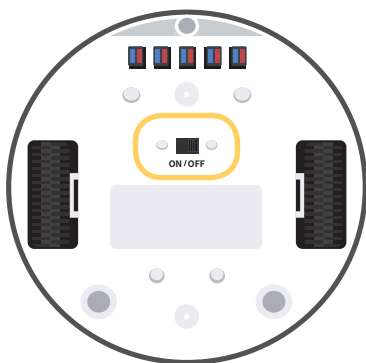
FCC製品認証番号: 2AH2J-KAMIBOT

CE製品認証番号: G110650H

JMIC製品認証番号: 006-000470



3. 電源を入れる/ 切る



01. 電源を入れる(ON)



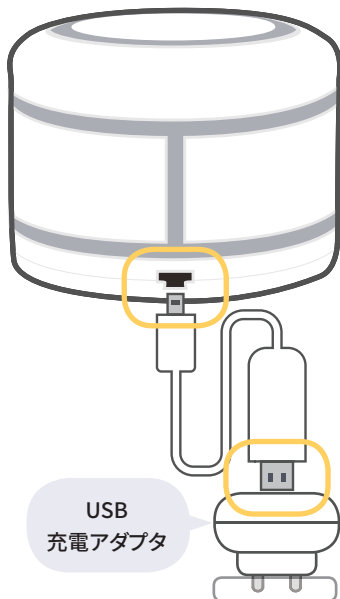
カミボットの下面にある電源スイッチを左(ON)に押してカミボットの電源を入れてください。

02. 電源を切る(OFF)



カミボットの下面にある電源スイッチを右(OFF)に押してカミボットの電源を消してください。

4. 充電する

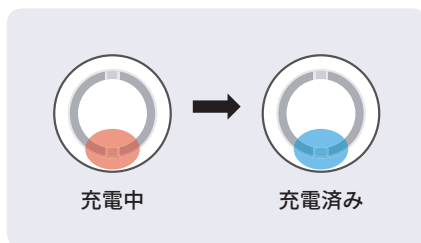


01

USBケーブルとUSB充電アダプタを繋ぎ、カミボットの裏面に外部コネクター用のジャックを差し込んでください。

02

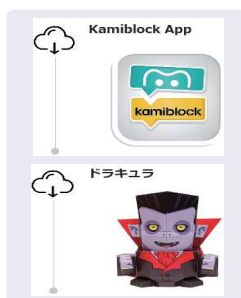
充電が完了したらカミボットが青く点灯します。



5. ダウンロード

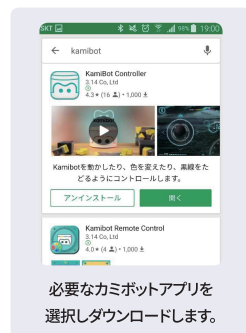
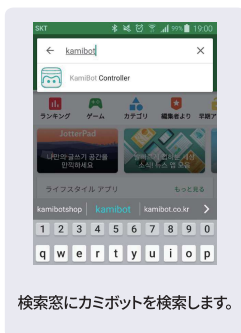
01. コーディングプログラム (PC)

- ① カミボットウェブサイト
「www.ghsolution.co.jp/coka/kamibot/」
Kamiblock App ➡ KamiBlock(PC Version)
➡ ダウンロードしたファイルを保存します。
- ② KamiBlockにてプログラミングすることができます。



03. カミボットアプリ(モバイル)

- ① カミボットウェブサイトまたはGoogle Play、App Storeにアクセスします。
- ② カミボットを検索しカミボットアプリ(カミブロック、カミコントロール、カミカード、カミリモート)をダウンロードすることができます。



6. カミボットアプリの種類



■ カミリモコン

Bluetooth通信を利用したリモコンアプリの形で子供がカミボットを簡単に動かします。



■ カミコントロール

カミリモコンよりアップグレードした形で子供がカミボットを簡単に動かします。



■ カミカード

多様なカードを使う"グラフィックコーディング言語"でコーディングの基本概念を学習します。カードで作成されたプログラムを通じてカミボットを動かします。



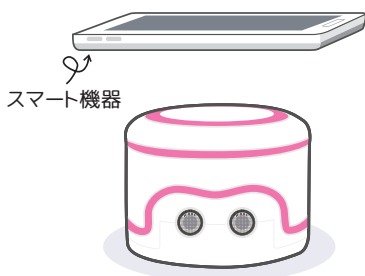
■ カミブロック

ブロックを用いてコーディングをできるところがスクラッチと似ています。ブロックで作成されたプログラムを通じてカミボットを動かします。

7. ブルートゥース接続

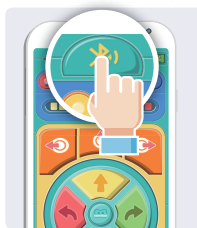
01

使うアプリをインストールし、実行させカミボット上にスマート機器を置いてください。



02

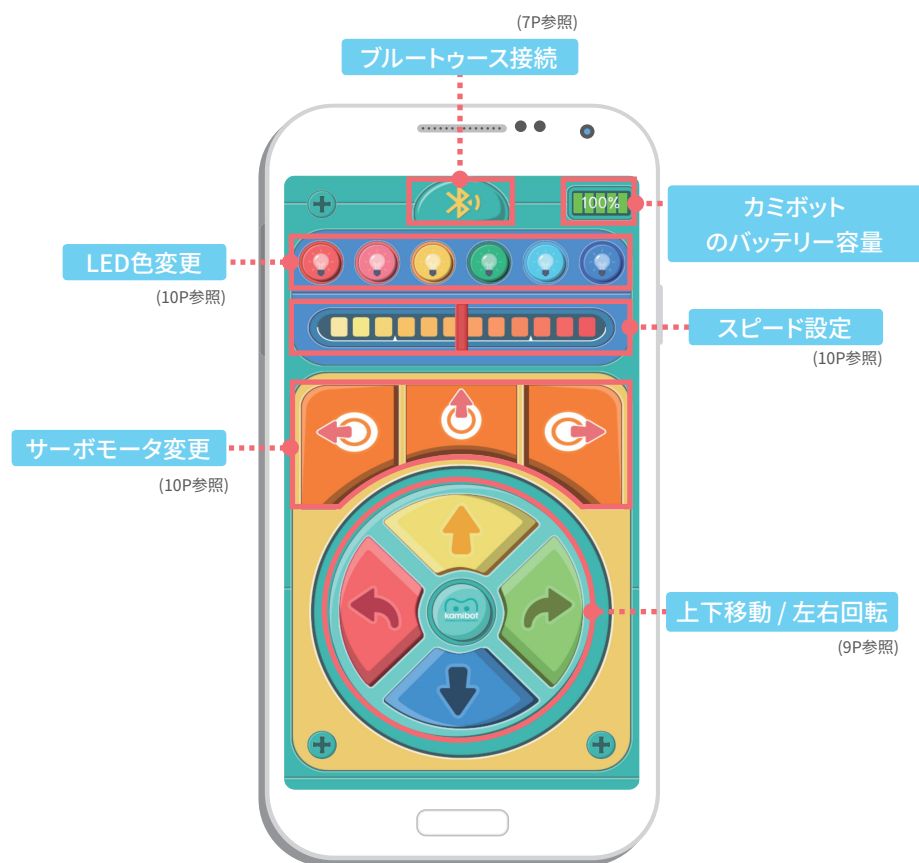
ブルートゥースボタンを押してください。



02

カミボットプレー (カミリモコン)

1. カミリモコンの画面構成



2. カミボットを動かす



カミリモコンのアプリでカミボットを自由に動かしてみましょう。

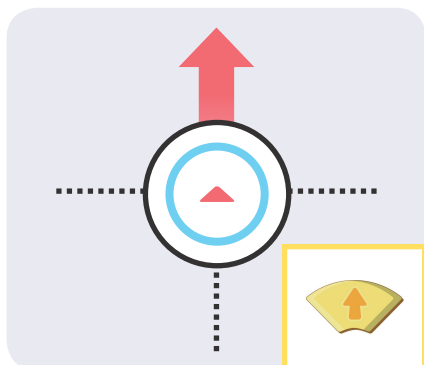
(先にBluetooth接続をしてください。7P参照)



ボタンを押してください

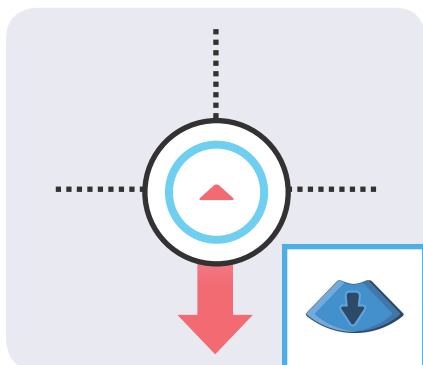
01

前に移動してください。



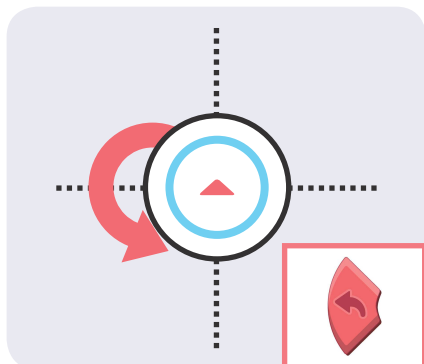
02

後ろに移動してください。



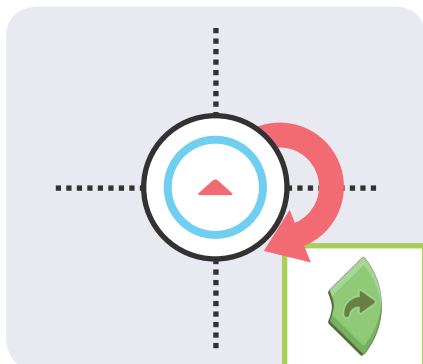
03

左に回転してください。



04

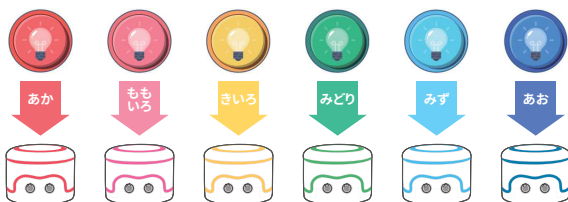
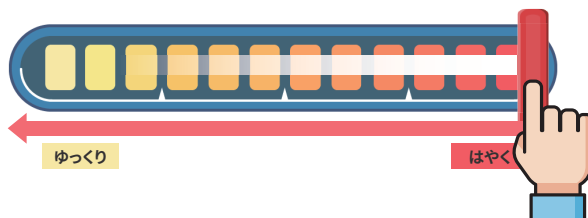
右に回転してください。



3. その他の調節

01. スピードコントロール

左にするとゆっくり、左にすると早くスピードを調節することができます。

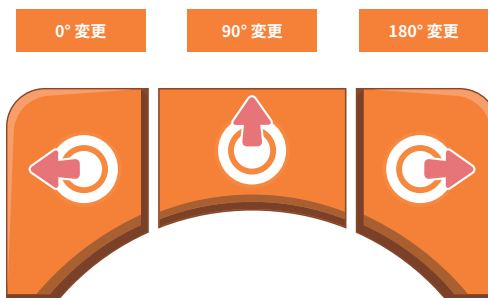


02. LED色設定

あか、ももいろ、きいろ、みどり、みずいろ、あおに変えたい色を選択するとカミボットのLED色を設定することができます。

03. サーボモータ設定

0°, 90°, 180° に変えたい角度を押すとサーボモータを設定することができます。



猫キャラクタを作ってカミボットに被せ、サーボモータを変更してみてね!



ちょっと待って!

カミボットミッション

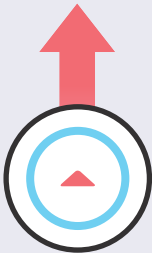
ミッションに必要なものです!

カミボット、スマート機器 (スマートフォン or スマートタブレット)

01

カミボットを提示された模様通り動かしてみましょう。

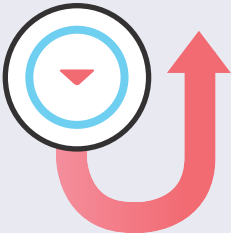
| 字型移動



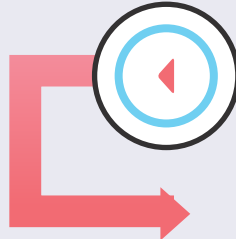
○ 字型移動



U 字型移動



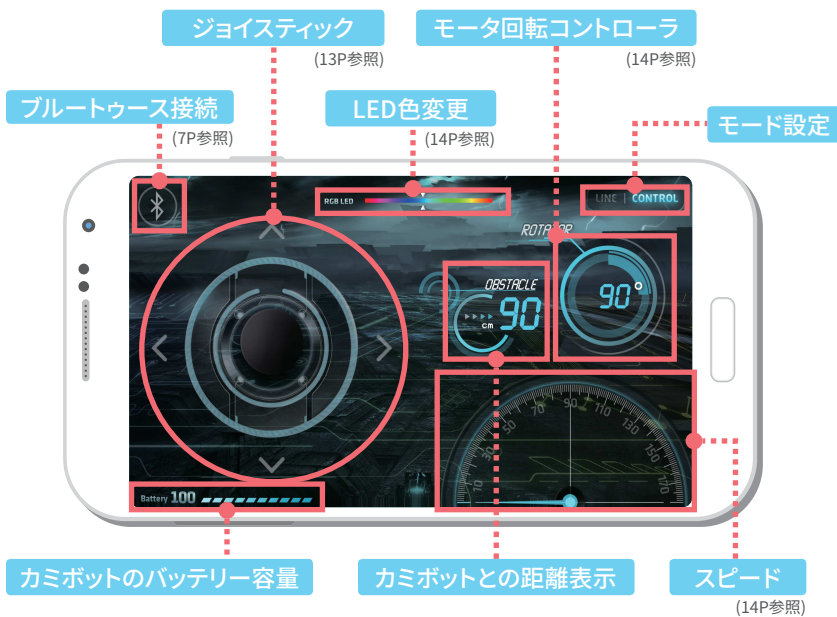
┐ 型移動



02

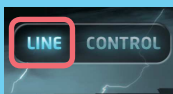
カミボットプレー (カミコントロール)

1. カミコントロールの画面構成



カミボットラインモード

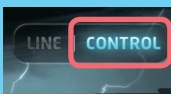
ラインモードでは、黒い線に沿ってカミボットを動かします。黒い線はライトレーサーにてマップ、黒いマーカーペン、黒いテープなどで作ることができます。



設定方法：カミボットを黒い線の上に置いてから、アプリ画面上部にあるラインボタンを押します。

カミボットコントロールモード

コントロールモードではアプリの方向ボタンでカミボットを直接操作することができます。(動作方法は13P参考)



設定方法：アプリ画面上部にあるラインボタンを押します。

2. カミボットを動かす



接続前



接続後



カミコントロールアプリでカミボットを自由に動かしてみましょう。

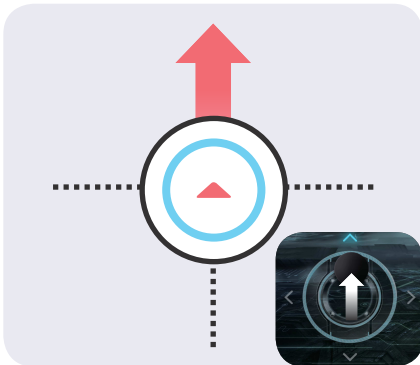
(先にBluetooth接続をしてください。7P参照)



スティックをドラッグしてください。

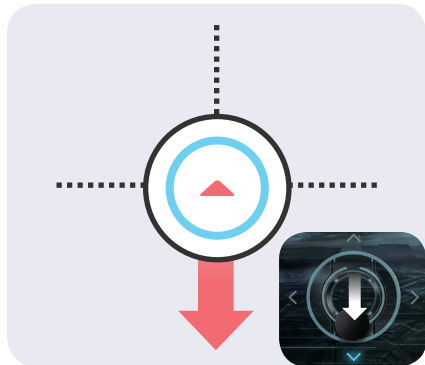
01

前に移動してください。



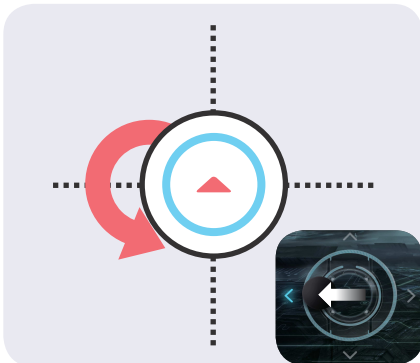
02

後ろに移動してください。



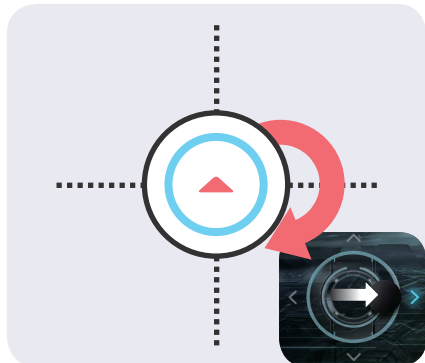
03

左に回転してください。



04

右に回転してください。



3. その他の調節

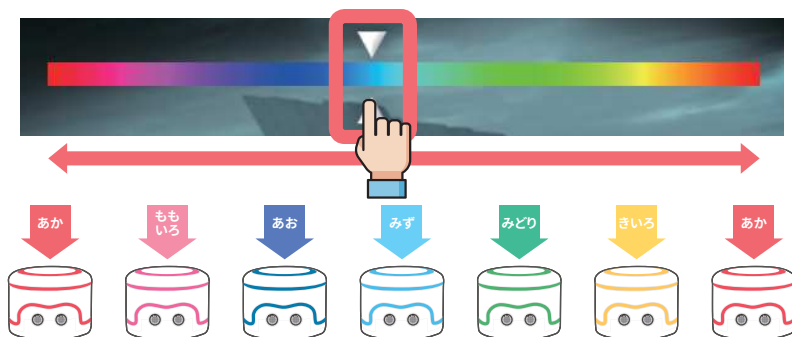


01. スピードコントロール

アプリ下部のスピードコントロール部で矢印を左・右にドラッグするとカミボットが動くスピードを0~180まで調節することができます。

02. LED色設定

アプリ上部のカラー設定で矢印を押したまま動かすとカラーを設定することができます。



03. モータ回転コントローラ

アプリ中間部のサーボモータ設定部分で左にドラッグすると反時計回り、右にドラッグすると時計回りに回転します。

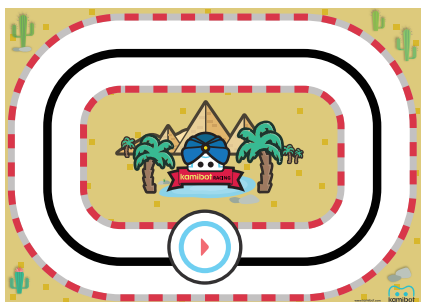
ちょっと待って!

カミボットミッション

ミッションに必要なものです!

カミボット、スマート機器 (スマートフォン or スマートタブレット)、
ライトレーサーマップボード、鉛筆

01 ラインモードに設定しライトレーサーマップボードでカミボットを前に動かしてみよう。移動させながらスピードを調節してみよう。



02 コントロールモードに設定し下のスペースに線を引き、その線と同じ形でカミボットを動かしてみよう。

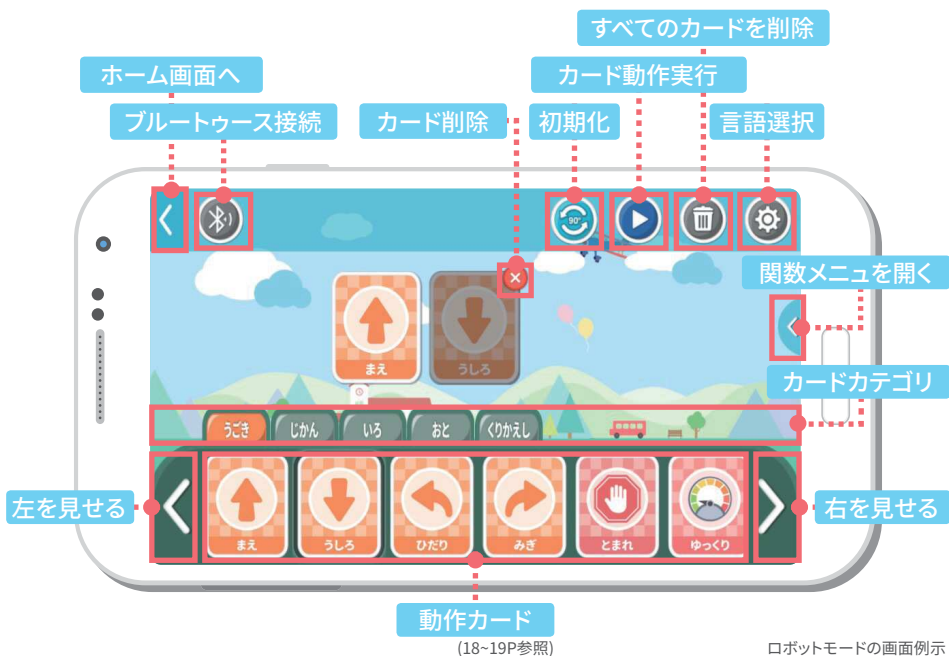


線を引いてみましょう。

02

カミボットプレー (カミカード)

1. カミカード 画面構成



ロボットモードの画面例示



マップボードモード

難易度★★

カードの流れに沿ってマップボードで動作するカミボットのコントロールメニューです。("マップボード"が必要です。)

ロボットモード

難易度★★

カードの流れに沿ってユーザが直接カミボットを動かせるコントロールメニューです。

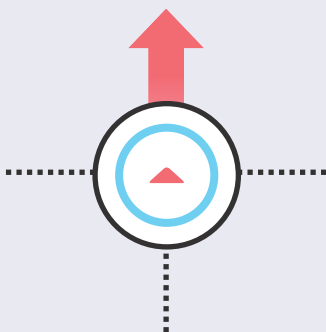
2. カミカードアプリを使う

カミカードの使い方を調べてみましょう。

(先にブルートゥース接続をしてください。7P参照)



前に移動してください。



2. カード動作実行ボタンを押します。

1. 動作カードを選択します。

3. カミカードを知る

カミカードアプリのカードについて調べてみましょう。

移動カード

まえ



ロボット：現在のスピードでカミボットが**前**に進みます。

マップボード：カミボットがマップボードで**前**に1マス移動します。

うしろ



ロボット：カミボットが現在のスピードで**後ろ**に移動します。

ふりかえる



ロボット：カミボットがマップボードで**振り**返ります

ひだり



ロボット：カミボットが現在のスピードで**左**に回転します。

マップボード：カミボットがマップボードで**左**に回転します。

みぎ



ロボット：カミボットが現在のスピードで**右**に回転します。

マップボード：カミボットがマップボードで**右**に回転します。

サーボモータ変更カード

サーボモータ (0°)



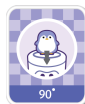
ロボット、マップボード：カミボットのサーボモータを**0°**に変更します。

サーボモータ (45°)



ロボット：カミボットのサーボモータを**45°**に変更します。

サーボモータ (90°)



ロボット、マップボード：カミボットのサーボモータを**90°**に変更します

サーボモータ (135°)



ロボット：カミボットのサーボモータを**135°**に変更します。

サーボモータ (180°)



ロボット、マップボード：カミボットのサーボモータを**180°**に変更します

スピードカード

スピード(ゆっくり)



ロボット：カミボットのスピードを**ゆっくり**します。

スピード(ふつう)



ロボット：カミボットのスピードを**ふつう**にします。

スピード(はやく)



ロボット：カミボットのスピードを**はやく**します。

とまれ



ロボット：カミボットの動作を**止めます**。

時間おくれカード

時間おくれ(1秒)



ロボット：カミボットの動作を1秒遅延させます。

時間おくれ(2秒)



ロボット：カミボットの動作を2秒遅延させます。

時間おくれ(3秒)



ロボット：カミボットの動作を3秒遅延させます。

時間おくれ(5秒)



ロボット：カミボットの動作を5秒遅延させます。

時間おくれ(10秒)



ロボット：カミボットの動作を10秒遅延させます。

LED色変更カード

LED(ももいろ)



ロボット、マップボード：カミボットのLED色をももいろに変更します。

LED(あか)



ロボット、マップボード：カミボットのLED色をあかに変更します。

LED(あお)



ロボット、マップボード：カミボットのLED色をあおに変更します。

LED(みずいろ)



ロボット、マップボード：カミボットのLED色をみずいろに変更します。

LED(きいろ)



ロボット、マップボード：カミボットのLED色をきいろに変更します。

LED(みどり)



ロボット、マップボード：カミボットのLED色をみどりに変更します。

LED(オフ)



ロボット、マップボード：カミボットのLEDをオフします

その他のカードはカミボットテキスト"私の友だちカミ"でより詳しく勉強できます。

4. カミボットを動かす - マップボード

01. マップボード

- ① ボード型のパネルで動作します。
- ② 黒い線に沿ってカミボットが動作をします。
- ③ カミボットが交差点(+)のライン前で正確に動作を遂行します。

02. マップボードにカミボットを置く方法

- ① マップボードでカミボットを置くとき **図 1** のように置いてください。
- ② **図 2** のように正面から見たときカミボットの目が黒い線の中央に来るように置きます。

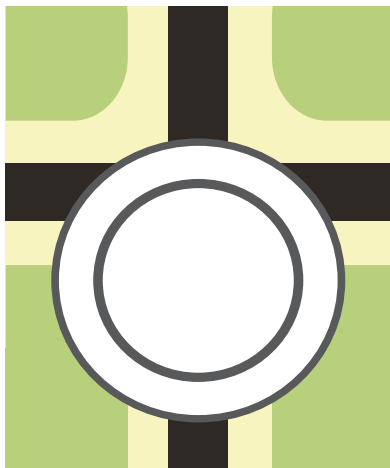


図 1



図 2

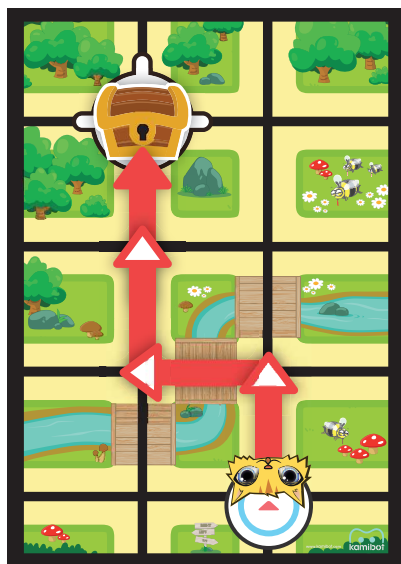
活動

宝探し

猫キャラクターを作ってカミボットに被せ、宝物(37~40p)と障害物ペーパータイ(41~44p)を利用して宝探しをしてみましょう!

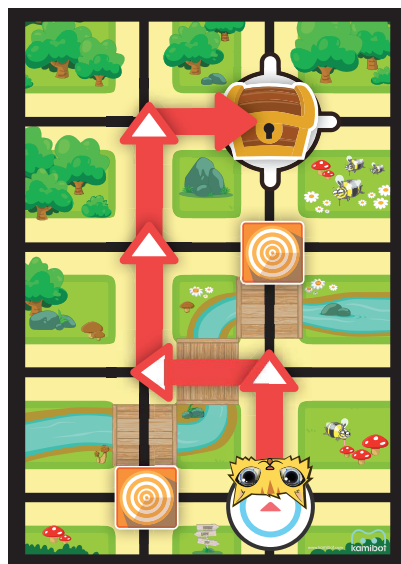
01

あかい線に沿って宝物がある所までカミボットを動かしてみてください。



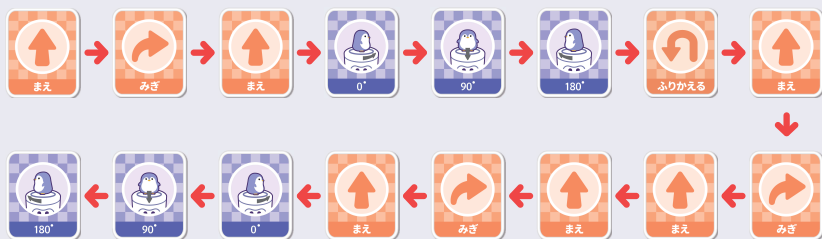
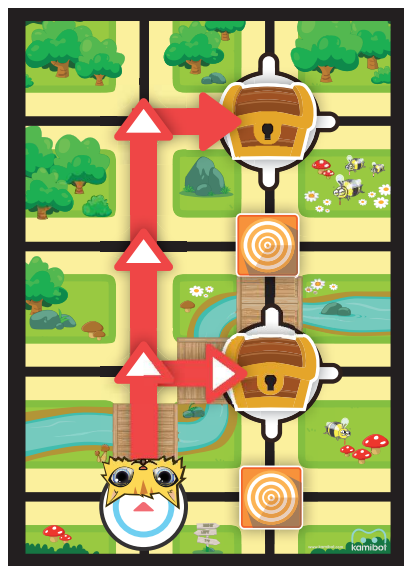
02

障害物を避けて、あかい線に沿って宝物を探してみてください。



03

障害物を避けながら、あかい線に沿って宝物を全部探してみよう。(宝物を見つけたらサーボモーターカードでしっぽをふってみましょう。)



ちょっと待って!

カミボットミッション

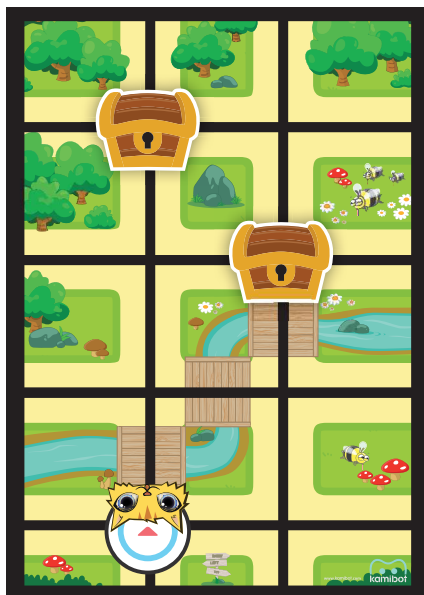
ミッションに必要なものです!

カミボット、スマート機器(スマートフォン or スマートタブレット)、障害物(41~44p)、宝箱(37~40p)、猫

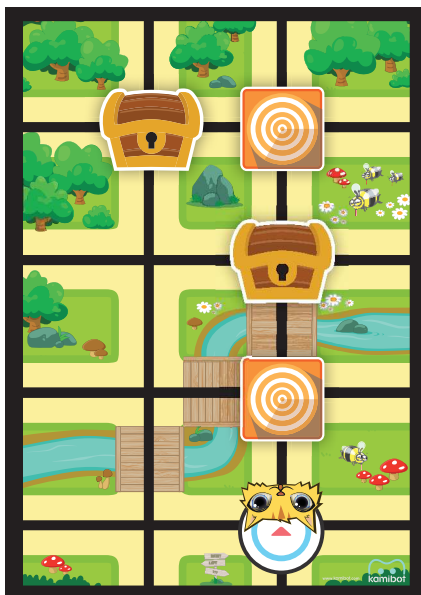
ミッションを開始する前に。

カミボットに猫のパーパーティを被せ、宝箱(2)と障害物(2)を提示されたイメージ通りに置いてください。

01 カミカードアプリでカミボットが宝物を探したら元の位置に戻るようにしてください。



02 カミカードアプリでカミボットが障害物を避けて、宝物を探したら元の位置に戻るようにしてください。



5. カミボットを動かす - ロボット

カミカードアプリのロボットモードでカミボットを動かしてみましょう。

01 前に2秒移動し、止まってください。



02 後ろにはやく2秒移動し、止まってください。



03 左に3秒回転し、止まる ⇨ 右に3秒回転し、止まる ⇨ LED色(あお)を変えてください。



04 前に移動しながらLED色をそれぞれ1秒ずつあか、きいろ、ももいろ、みどり、みずいろに変えてから止まってください。



ちょっと待って!

カミボットミッション

ミッションに必要なものです!

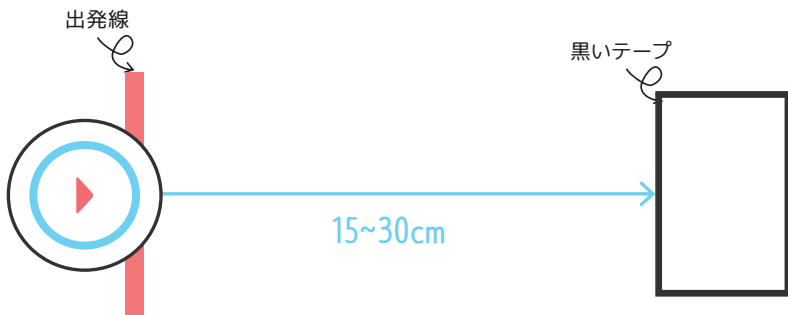
カミボット、黒いテープ、スマート機器 (スマートフォン or スマートタブレット)

ミッションを開始する前に。

1. 出発線を定めてカミボットを置いてください。
2. 出発線から到着地点まで15~30cm以内の距離に黒いテープで四角を作ってください。

01 カミカードアプリで □ まで行けるように設定してみましょう。前にカードととまれカードで黒い線まで移動しながら、遅延時間、スピードカードで調整し、実行してみましょう。

例示)

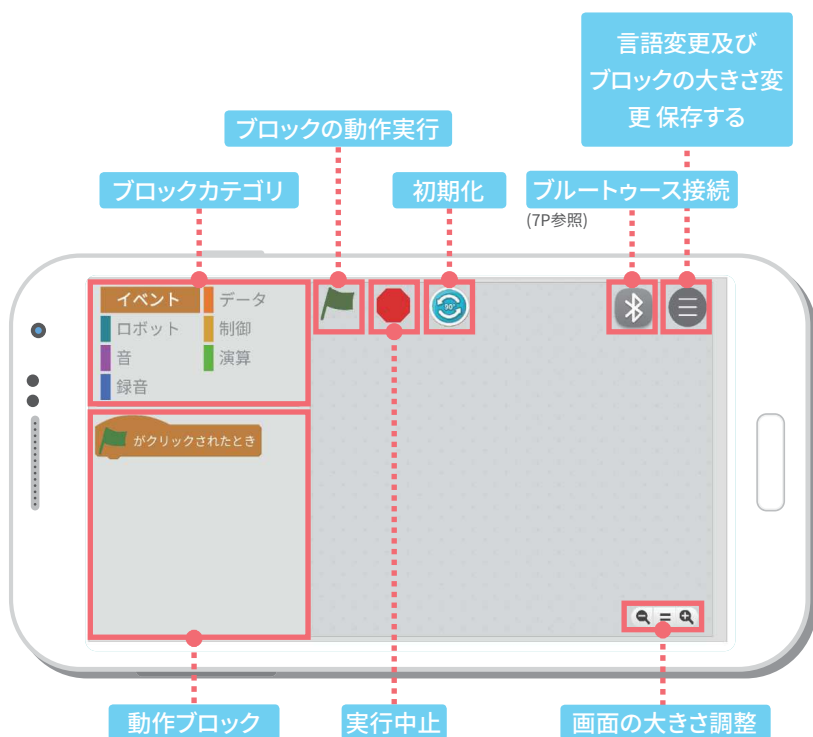


黒い線に到着できなかった場合は、もう一度設定して実行してみましょう!

02

カミボットプレー (カミブロック)

1. カミブロック 画面構成



2. カミブロックアプリを使う

カミブロックの使い方を調べてみましょう

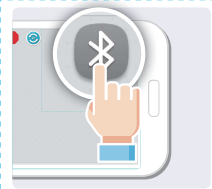
(先にBluetooth接続をしてください。7P参照)



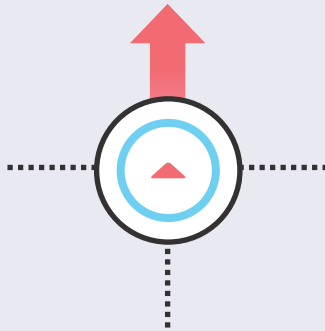
接続前



接続後



前に移動してください。



2. 動作実行ボタンを押します



3. カミブロックを知る

カミブロックアプリのブロックについて調べてみましょう。

イベントブロック



- ① 最初ブロックを動作させるときの開始ブロックで、次のブロックを実行します。
- ② すべてのブロックの動作はこのブロックから開始されます。

移動ブロック(マップボード)

前進する

前進する ブロック

指定した数の分、マップボードでカミボットを前に移動させるブロックです。

振り返る

振り返る

マップボードでカミボットを振り返らせるブロックです。

左へ曲がる

左へ曲がる

マップボードでカミボットを左方向に変えるブロックです。

右へ曲がる

右へ曲がる

マップボードでカミボットを右方向に変えるブロックです。

移動ブロック(ロボット)

前進する

前進する スピード:

スピードを指定し、前に移動させるブロック。

後進する

後進する スピード:

スピードを指定し、後ろに移動させるブロック

左へ曲がる

左へ曲がる スピード:

スピードを指定し、左方向に移動させるブロックです。

右へ曲がる

右へ曲がる スピード:

スピードを指定し、右方向に移動させるブロックです。

その他のブロック

停止する

停止する

カミボットの動きを停止させるブロックです。

LED色変更

LED色を にする

カミボットのLED色 (あか、ももいろ、あお、みずいろ、みどり、きいろ)を指定し、変更させるブロックです。

超音波センサー

超音波センサ値

カミボットの超音波センサーの値を示すブロックです。

制御ブロック

～回 繰り返す



内部ブロックを**指定した数値**の分くりかえすブロックです。

ずっと



内部ブロックを**無限ループ**させるブロックです。

もし ～なら



指定論理ブロックが**真**なら内部ブロックを**実行する**ブロックです。(偽の場合**実行せず**、次のブロックに飛びます。)

もし ～なら でなければ



指定論理ブロックが**真**なら内部ブロックを**実行し**、偽の場合**“でなければ”に飛び**、内部ブロックを**実行**します。

演算ブロック

～が ～より 小さい



前の数が後ろの数より**小さ**ければ**真**、**大き**ければ**偽**の論理値を**変換**するブロックです。

～が ～より 大きい



前の数が後ろの数より**大き**ければ**真**、**小**さければ**偽**の論理値を**変換**するブロックです。

～が ～と同じだ



前の数が後ろの数と**同じ**なら**真**、**そうでな**ければ**偽**の論理値を**変換**するブロックです。

録音ブロック

音を鳴らす



録音したファイルを**指定し**音を鳴らすブロックです。

終わるまで音を鳴らす

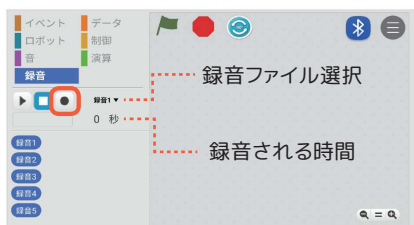


録音したファイルを**指定し**録音した分が**終わるまで**音を出すブロックです。

その他のブロックはカミボットテキスト "私の友だちカミ" でより詳しく勉強できます。

4. カミボット録音ブロック

録音方法を調べてみましょう



01

 (録音ボタン)を押して録音します。



02

録音が完了したら  (停止ボタン)を押して停止させましょう。

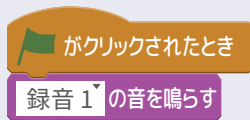
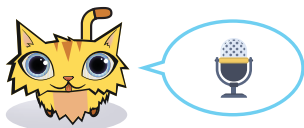


03

 (再生ボタン)を押して録音を確認します。

録音をしてみましょう。

猫はどんな声を出すかによ?



活動

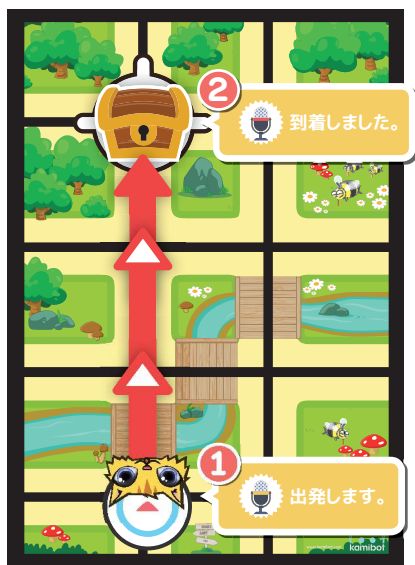
ナビゲーション

猫キャラクタを作ってカミボットに被せ、宝物(37~40p)と障害物(41~44p)でナビゲーション活動をしてみましょう!

01

カミボットが宝物を探るとき、出発と到着を知らせてください。

(録音ブロックで、出発時は"出発します"、到着時は"到着しました"と知らせるようにします。)



がクリックされたとき

終わるまで 録音 1 音を鳴らす

前進する 2 ブロック

終わるまで 録音 2 音を鳴らす

参考して!

の音を鳴らす

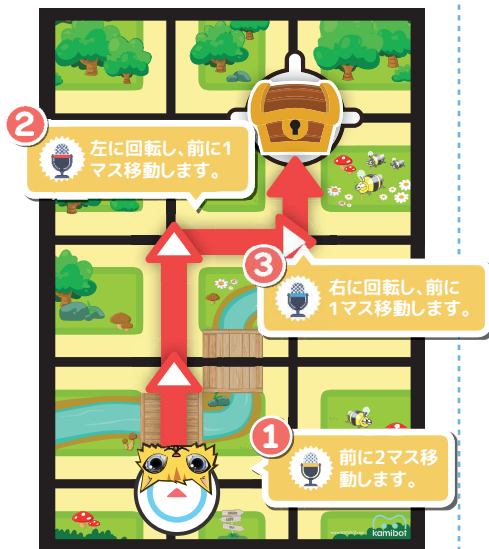
録音の音が全部終わってから次のブロックを実行してね。

終わるまで の音を鳴らす

録音の音とともに次のブロックを実行してね。

02

カミボットが宝物を探せるように道を教えてください。(録音ブロックで道を教えて、音がした後に移動します。)



03

カミボットが宝物を探るときに障害物を見つけたら知らせてください。(正面に障害物を見つけるとLEDをあか色に変更し、"障害物です"と知らせるようにしましょう。)



がクリックされたとき

終わるまで 録音 1 音を鳴らす

前進する ② ブロック

終わるまで 録音 2 音を鳴らす

右へ曲がる

前進する ① ブロック

終わるまで 録音 3 音を鳴らす

左へ曲がる

前進する ① ブロック

がクリックされたとき

前進する ① ブロック

LED色を あか にする

終わるまで 録音 1 音を鳴らす

右へ曲がる

前進する ① ブロック

ちょっと待って!

カミボットミッション

ミッションに必要なものです!

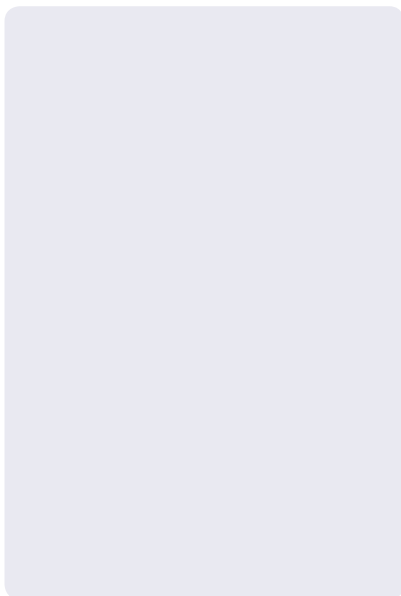
カミボット, スマート機器(スマートフォン or スマートタブレット), 障害物(41~44p), 宝箱(37~40p), 猫

ミッションを開始する前に。

카미봇에 고양이 페이퍼 토이를 씌우고, 보물상자(2)와 장애물(2)을 제시된 그림과 같이 놓아주세요.

01

カミブロックアプリでカミボットが宝物を探せるように道を声で案内しながら移動させてみましょう! (出発、到着、障害物発見したらLED色をあかに変更して音で知らせましょう。ふつうはLED色をあおにします。)

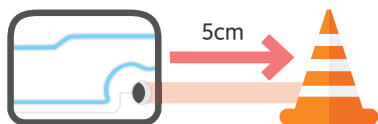


5. 超音波センサー

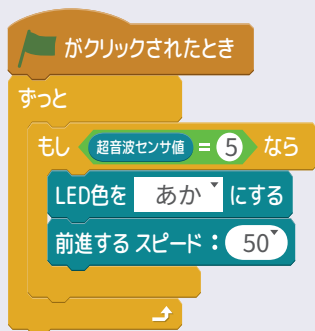
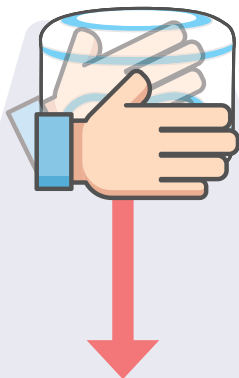
超音波センサー

- ① カミボットの目にある超音波センサーは前にある障害物との距離を把握することができます。
- ② 超音波センサーブロックを利用すると障害物を認識して避けたり、止まったりすることができます。また距離によって色変更もできます。

超音波センサ値 = 5cm



01 カミボットの前に手を近づけるとLED色があか変わるようにして出発してみてください。

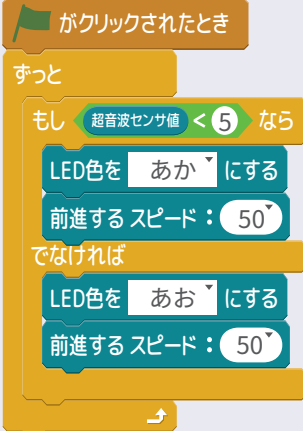
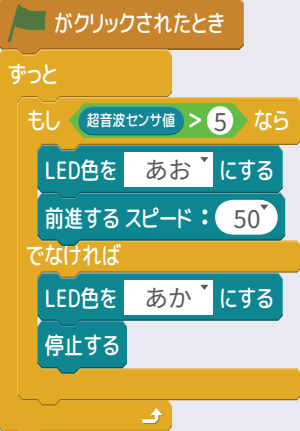


障害物を(41~44P or 障害物になるような箱) 用意し、イメージ通りに置いてください!
(カミボットと障害物があまりにも離れてはといけません!)



02 障害物を見つけたらLED色をあかに変えて止まってください。

03 障害物を見つけたらLED色をあかに変えて左に避けるようにしてみてください。



ちょっと待って!

活動

カーリング遊び

カミボットミッション

ミッションに必要なものです!

カミボット、スマート機器(スマートフォン or スマートタブレット)、箱(横: 15cm 高さ:6cm 以上)、カーリング板(45P)

ミッションを開始する前に。

1. カーリングスコア板の点線に合わせてカミボットを置いてください。
2. 反対側の端には箱を置いてください。
3. カーリング板の近くに雑なものを置かないでください。

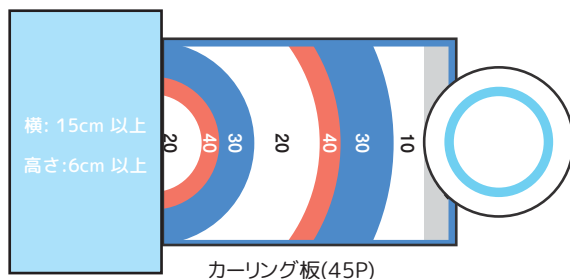
01

カミブロックアプリでカーリングゲームをしてみましょう。

進行方法

1. 順番を決めて(一人以上) 一人当たりすべて3回のチャンスを与えます。
2. カミブロックアプリの超音波ブロックでカミボットが障害物の前で止まるようにコーディングします。(止まるときのLED色を変えてください。)
3. 障害物との距離はそれぞれ予想して決めます。。
4. カーリング板でカミボットが止まったらカミボットの一番前の部分を基準として点数を記録します。
5. 一番スコアの高い人が勝利します。

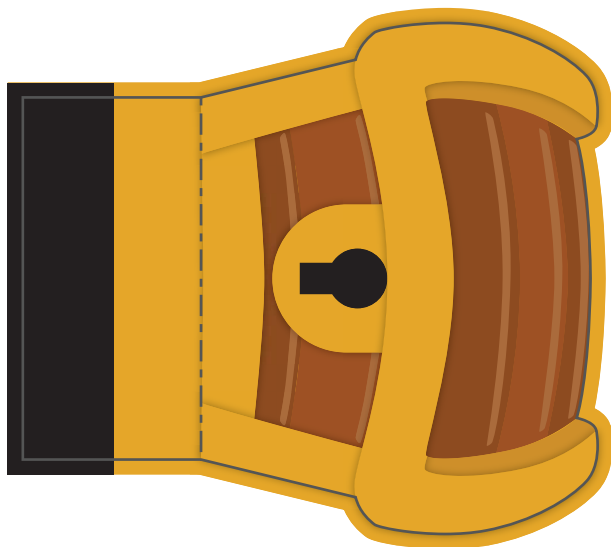
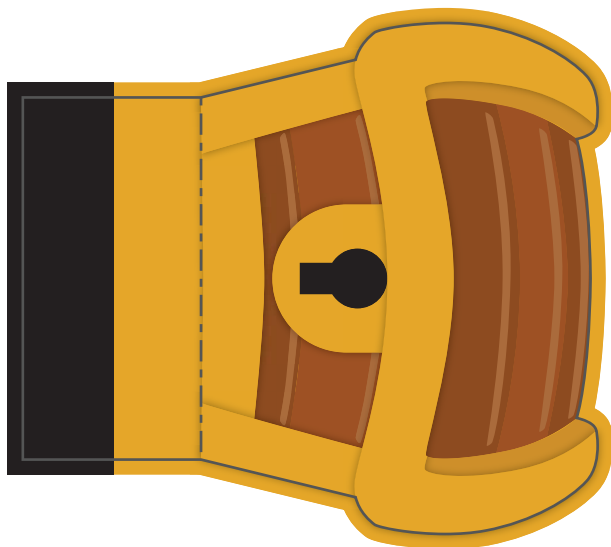
以下のように設定してください!!





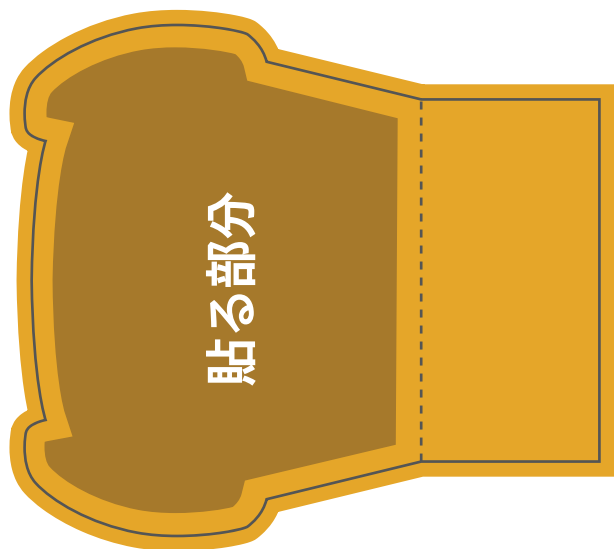
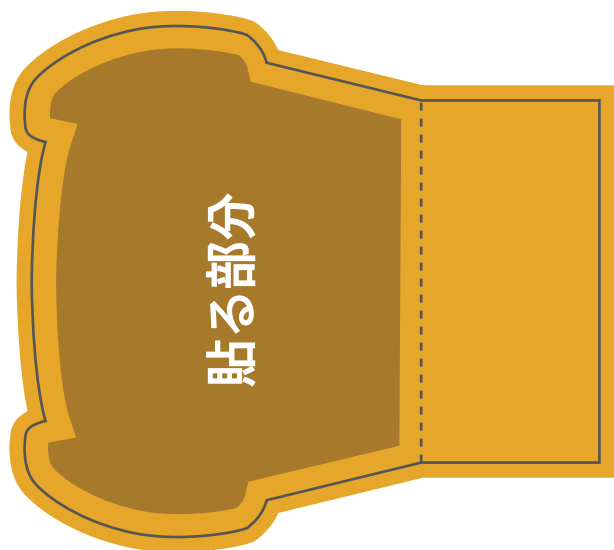
宝箱

—— 線に沿って切り取った後、裏面の表示部分にのりで貼ってください。



内側に折る - - - - -

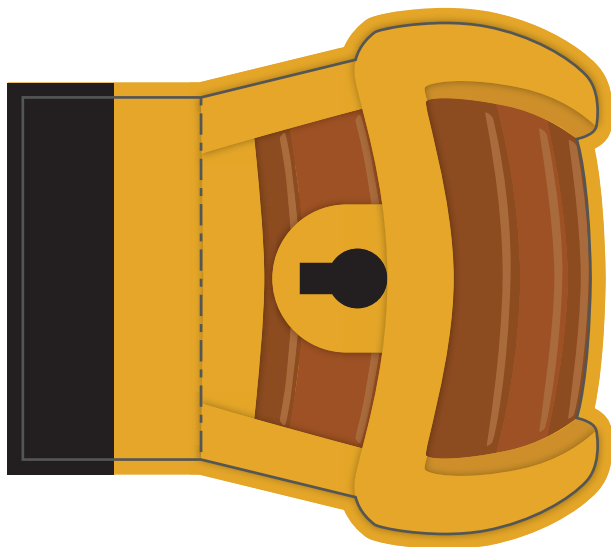
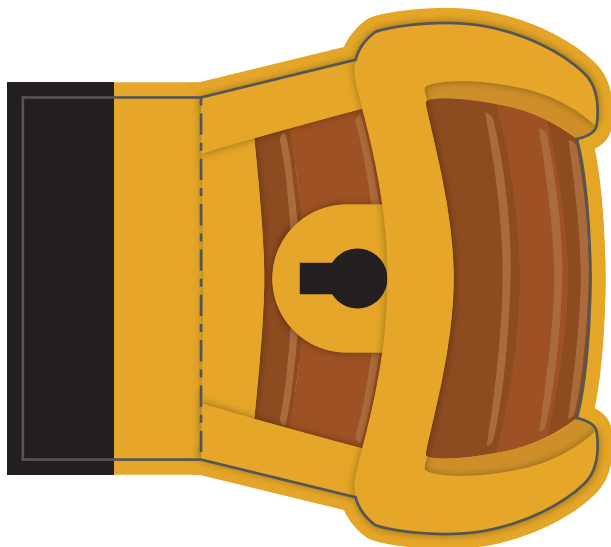
外側に折る - - - - -





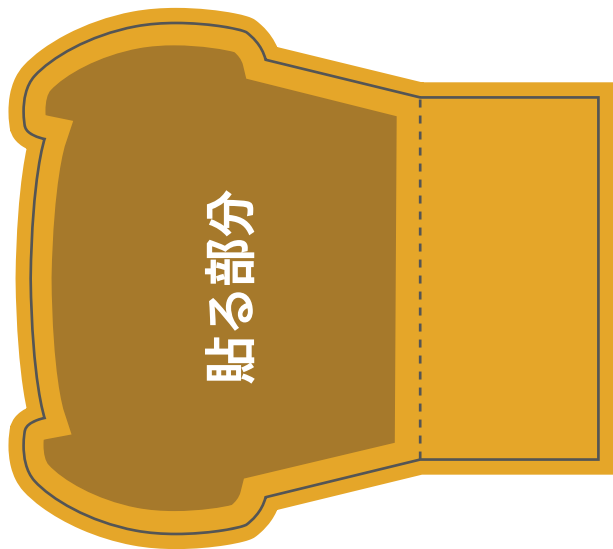
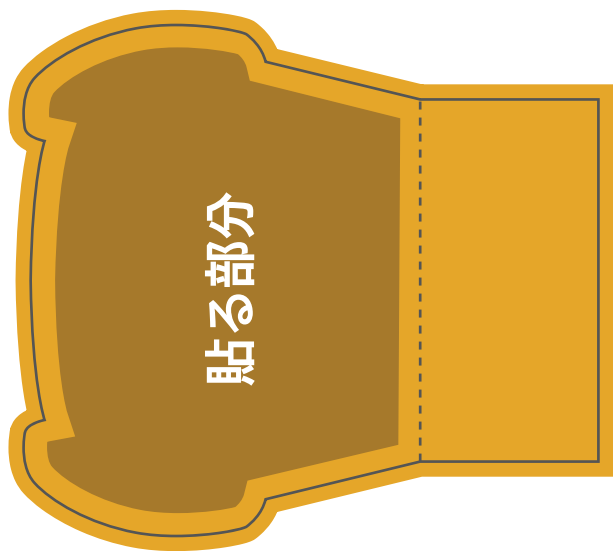
宝箱

—— 線に沿って切り取った後、裏面の表示部分にのりで貼ってください。



内側に折る - - - - -

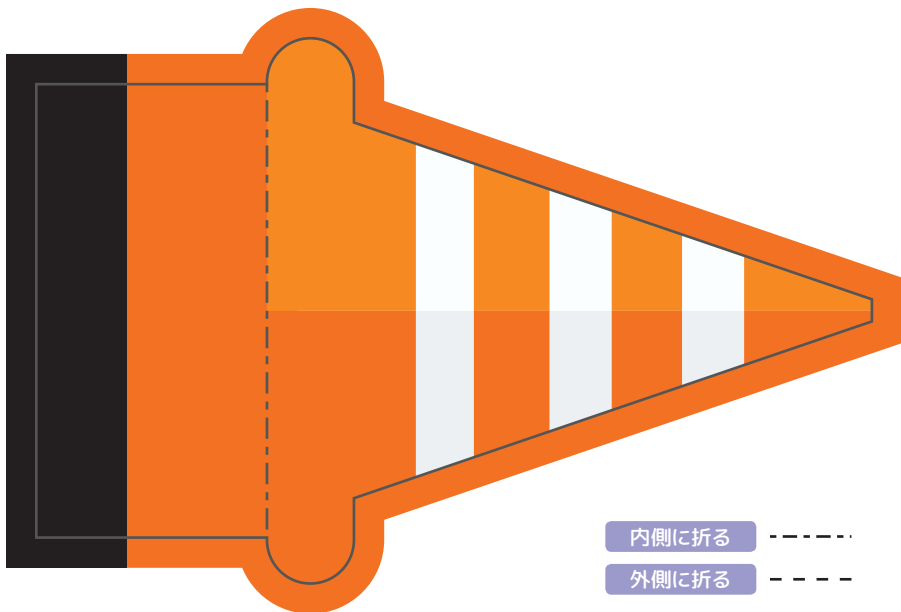
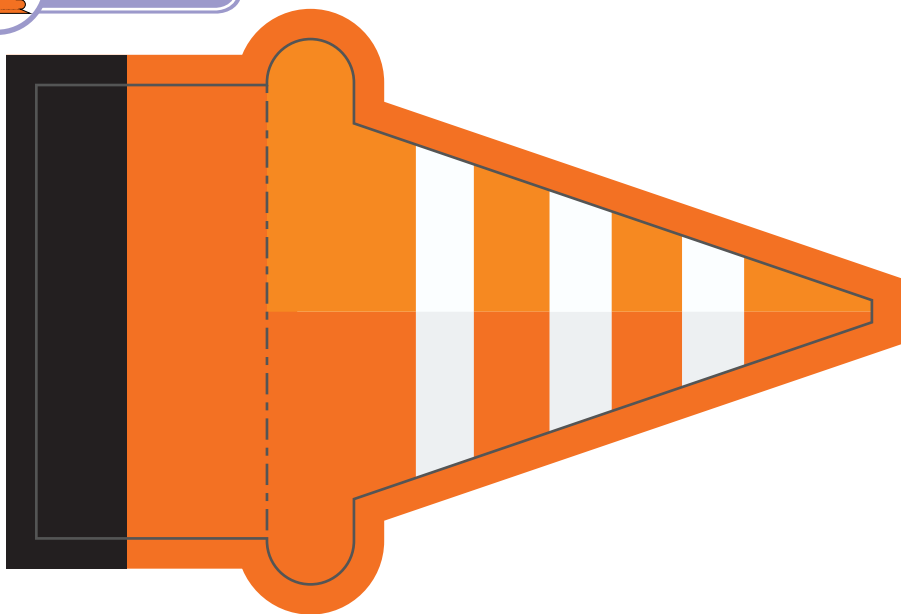
外側に折る - - - - -





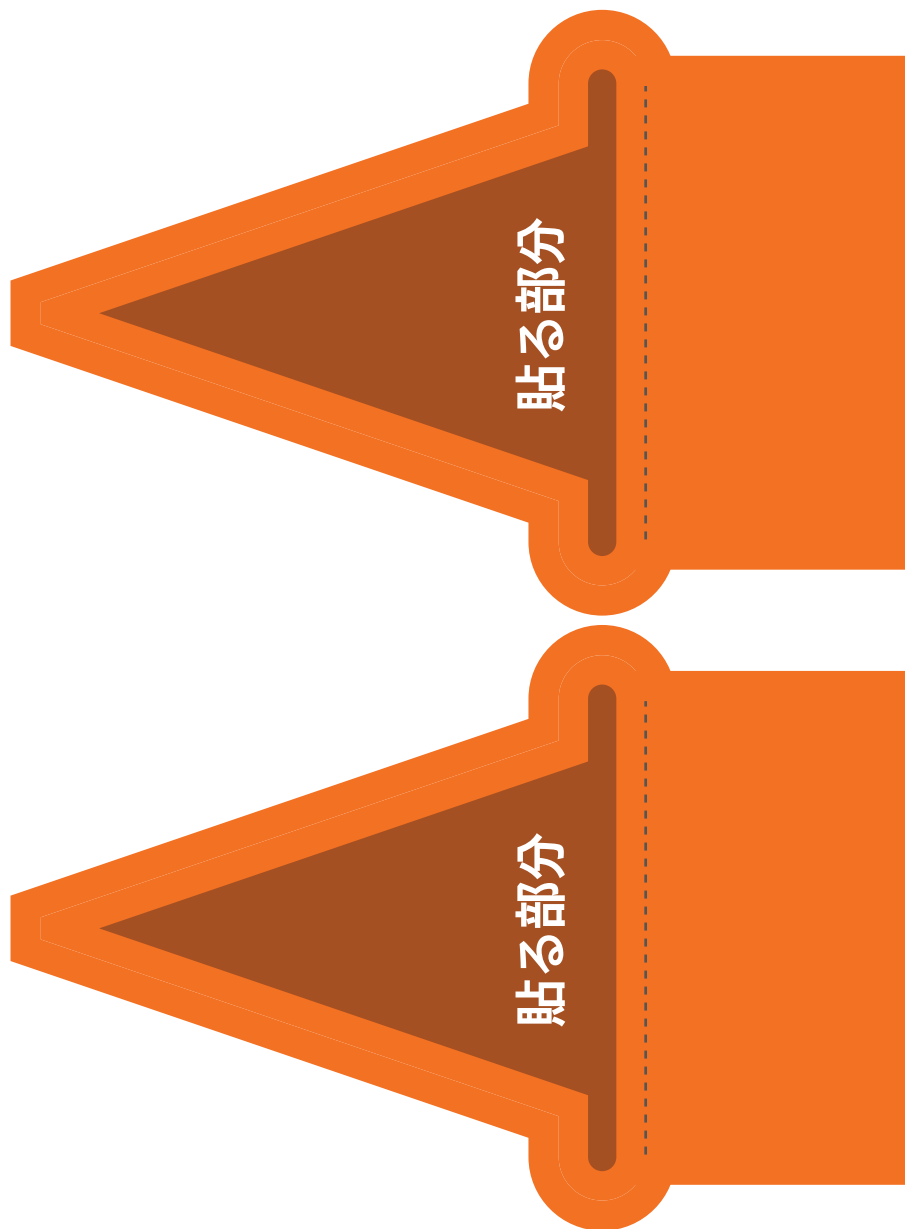
障害物

—— 線に沿って切り取った後、裏面の表示部分にのりで貼ってください。



内側に折る

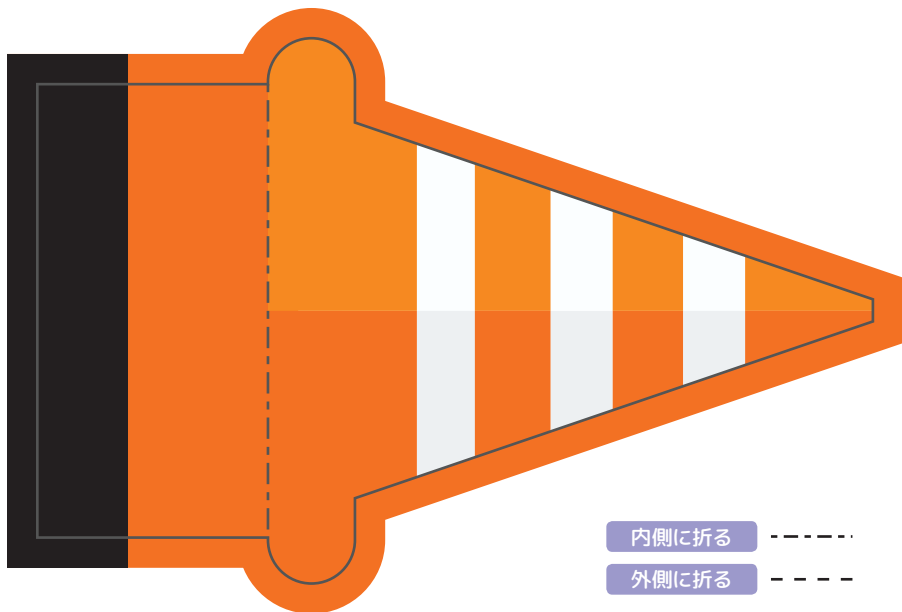
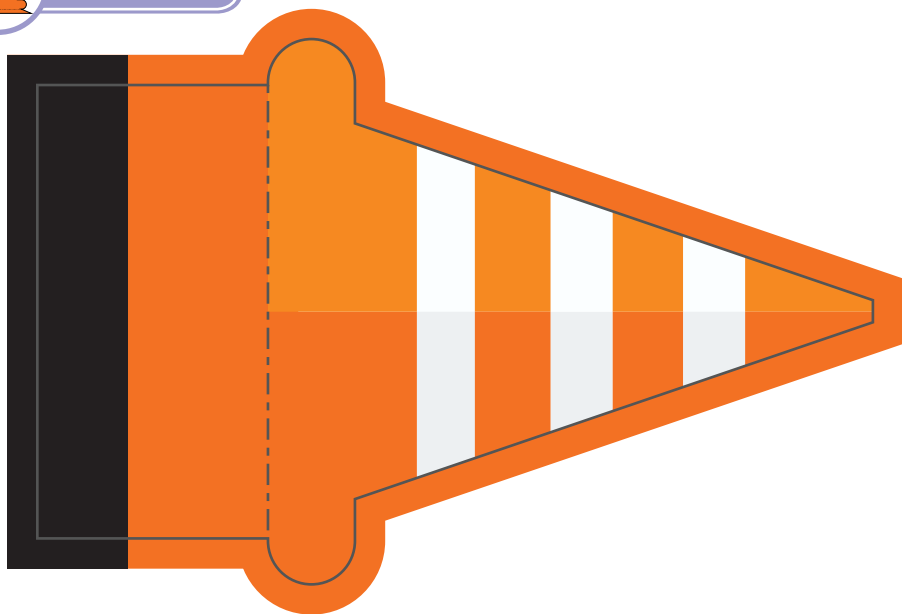
外側に折る





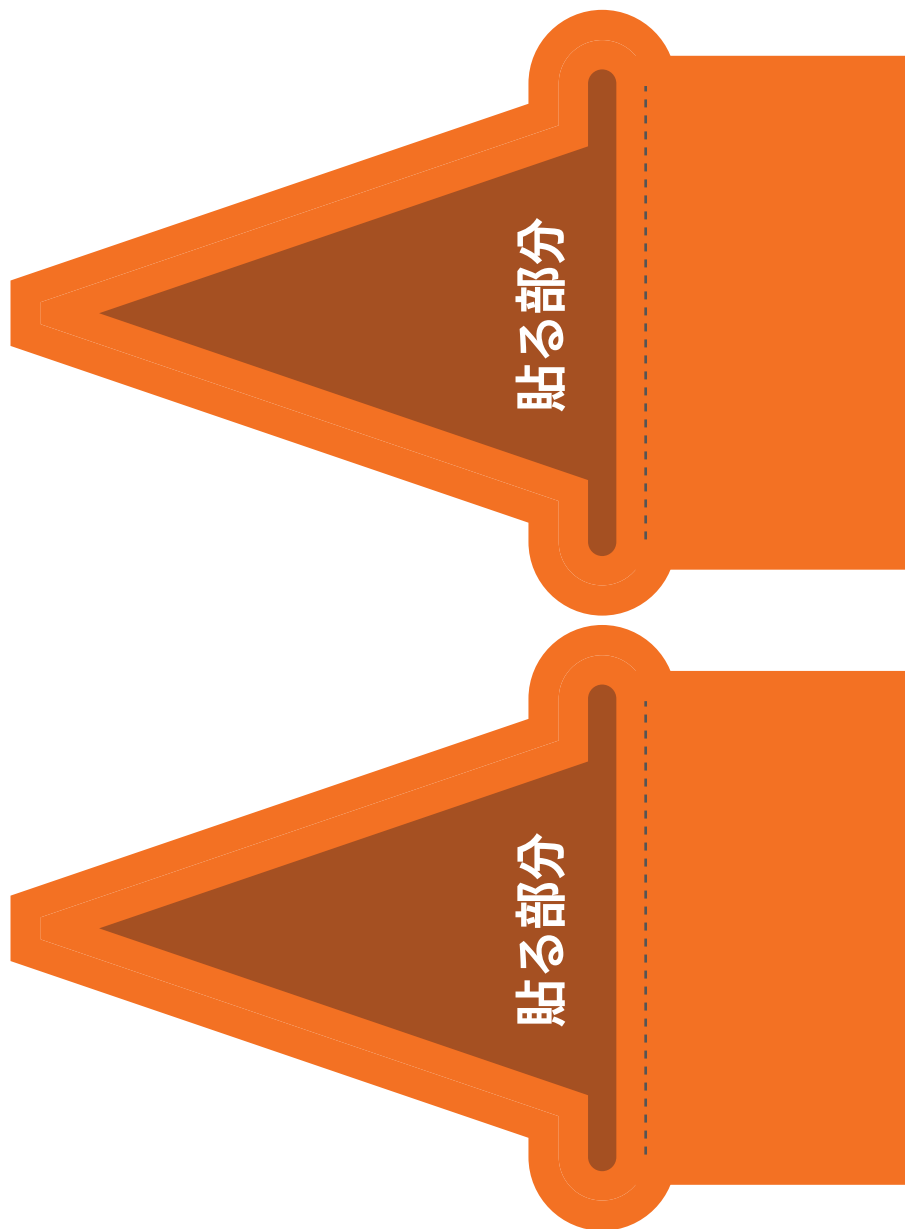
障害物

—— 線に沿って切り取った後、裏面の表示部分にのりで貼ってください。



内側に折る

外側に折る



カミボットを置いてください。

10

30

40

20

30

40

20

カミボットのコンテンツ情報

ペーパートイ



他にもカミボット公式サイト
「<http://www.ghsolution.co.jp/coka/kamibot/>」
では様々なキャラクターを無料でダウンロードできます。

カミボットテキスト



カミボットテキストセット「12冊」
カミカード「1~5冊」 / カミブロック「6~12冊」

マップボード

ボードゲームセット(ヨーロッパ)



ボードゲームセット
「カミボット付き」

コーディングマップボードセット



釣りマップボード / アルファベットマップボード

その他のマップボード



※ ご購入に関するご質問等はkamibot@ghsolution.co.jpまでお問合せください。



カミボットウェブサイト

<http://www.ghsolution.co.jp/coka/>