

ドリトルのダウンロード

- 本体パッケージを使うことでドリトルの基本機能を利用できます。
- 拡張パッケージを追加することで周辺装置を利用できます。
- Windows用とMac用はJavaが含まれています。**ファイルサイズが70MB程度ありますので、教室でインストールする場合は、ダウンロードしておいたファイルを配布することで端末ごとのダウンロードを避けることができます。**
- ダウンロードの際、次のような警告画面が出ることがあります。その場合、続けて「ダウンロード」ボタンをクリックするとダウンロードすることができます。 

本体パッケージ

v3.2 正式版 2017/12/1)

- 通常はこれらのバージョンをダウンロードしてください。
- 標準機能に対応していますが音楽演奏には対応していません。
- 編集と実行が別ウィンドウ `dolittle.bat` またはタブ切り替え (`dolittle_tab.bat` で起動してください。
 - **Windows用 (約130MB)**
 - Windows7(32bit/64bit) Windows8.1(64bit) Windows10(64bit)で動作を確認しています。
 - **Mac用 (約130MB)**
 - Mac(10.12 Sierra)で動作を確認しています。
 - dmgに含まれる `Dolittle` を「アプリケーション」にコピーしてください。「アプリケーション」の「Dolittle」をDock(起動メニュー)に登録しておくくと便利です。
 - 初めてドリトルを起動したときに、ユーザーごとの「書類」フォルダの下に「Dolittle」というフォルダが作られます。
 - Studuinoなどの外部機器を制御する場合は、事前に管理者権限で次のコマンドを実行しておいてください `sudo mkdir /var/lock` `sudo chmod 777 /var/lock`
 - **Linux用 (約8MB)**
 - Ubuntuで動作を確認しています。
 - `dolittle.sh` で起動してください。
 - **ラズベリーパイ用 (約7MB)**
 - Raspbian Jessie(Raspberry Pi2 および3)で動作を確認しています。
 - `sudo dpkg -i dolittle32rp.deb` でインストールするとメニューにドリトルが表示されます。
- 以下は音楽演奏が必要な場合にのみ使用してください `Java6` を使用しており、標準機能の一部が使えないことがあります。タブ切り替え (`dolittle_tab.bat` で起動してください。
 - **Windows用 (約104MB)**

V3.23 開発版 2019/3/19)

- 開発中の機能が含まれたテスト版です。正式版 `V3.2` から「統計機能」が追加されています。
- 図形を動かす処理について実行速度改善(高速化)対応を行いました。
- 外部機器制御の機能を本体より分離しました。今後は追加パッケージとして提供いたします。
- その他、変更の詳細は履歴をご確認ください。
 - **Windows用(64bit) 約117MB**
 - 64bit版Windowsで利用する場合はこちらをご利用ください

- Windows7(64bit) Windows10(64bit)で動作を確認しています。
- [Windows用\(32bit\) 約68MB](#)
 - 32bit版Windowsで利用する場合はこちらをご利用ください
 - Windows7(32bit)で動作を確認しています。
- [Mac用 \(約69MB\)](#)
 - Mac(macOS 10.14 Mojave)で動作を確認しています。
- [Linux用 \(約8MB\)](#)
 - Ubuntuで動作を確認しています。
- [ラズベリーパイ用 \(約7MB\)](#)
 - Raspbian Jessie(Raspberry Pi2 および3)で動作を確認しています。

追加パッケージ

- 機能の詳細はダウンロード後、パッケージ内の「readme.txt」をご覧ください。
- [ロボット制御ライブラリ](#) V1.0 Windows [<2019/03/19 更新>](#)
 - 下記のロボットの制御を実現するためのライブラリです。
 - 株式会社アーテック Studuino Studuino Mini
 - 山崎教育システム株式会社/株式会社モノ・グラム：オリジナルプロッチ
 - ご利用の際は、Dolittle V3.23以降を使用してください
 - [ロボット制御ライブラリ](#)
- [micro:bit制御ライブラリ](#) V1.0 Windows [<2019/03/19 更新>](#)
 - BBC micro:bitを制御するためのライブラリです。
 - ご利用の際は、Dolittle V3.23以降を使用してください
 - [micro:bit制御ライブラリ](#)
- [MYUロボ制御ライブラリ](#) V1.0 Windows
 - スタジオ ミュウ：マイコンボード MYUROBO-1A MYUUSB-1Aに対応しています。
 - [MYUロボ制御ライブラリ](#)
- [ESPr制御ライブラリ](#) V0.1 Windows
 - ESPr Developerに対応しています。本ライブラリはα版です。十分な動作検証は行われていません。
 - [ESPr制御ライブラリ](#)

履歴

V3.23

- 図形を動かす処理について実行速度改善（高速化）対応を行いました。
- WindowsのDPI変更に対応しました（64bit版のみ）
- windows64bit版向けについてAVAのランタイムをOpnejDK11に変更しました。
- 外部機器制御機能を本体から分離しました。（同一機能は[追加パッケージ](#)として提供します）

V3.22

- 統計機能を追加しました。

V3.2

- タートルオブジェクトの「変身する」で、これまでのファイル名に加え、日本語表記の別名による指定ができるようにしました。
- ネットワーク通信機能について、相手先IPアドレスの指定を、全角と半角の混合でも記述できるようにしました。
- 画面上のオブジェクトを全て消す命令（画面!消去）を追加しました。
- タートルの「変身する」命令において、画像キャッシュの無効化を選択できるようにしました。

ライセンス

- ドリトルはフリーソフトです。個人または学校などで自由にインストールしてお使いください。使用の許可は不要です。
 - () 雑誌やWeb等で再配布される場合は、作者(兼宗)まで事前に連絡してください。
- 開発メンバー
 - 開発リーダー: 兼宗進 (大阪電気通信大学) kanemune@gmail.com
 - アドバイザー: 久野靖 (電気通信大学)、並木美太郎 (東京農工大学)
 - 開発協力: 長慎也 (明星大学)、大村基将/島袋舞子/本多佑希/小林史弥/奥本拓哉/林康平 (大阪電気通信大学)、白井詩沙香 (武庫川女子大学)

From:

<https://dolittle.eplang.jp/> - プログラミング言語「ドリトル」

Permanent link:

<https://dolittle.eplang.jp/download?rev=1552982334>

Last update: **2019/03/19 16:58**

