?????

□□□

```
        // □□□□□□(0□□□→□□□□□□□)
        if (Input.GetAxis("Vertical") <= 0)
            return;

        // 1□□□□□□□□□□□□
        Step?.Invoke();
        waitTime = stepTime;
    }
}
```

□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□ MoveController□□□

```
// □□□□□□□□□□□□□□
public class MoveController : MonoBehaviour
{
    // □□□□□□□□□□
    [SerializeField]
    private StepDetector stepDetector;

    // 1□□□□□□□□□□□□
    [SerializeField] private float stepDistance = 0.75f;

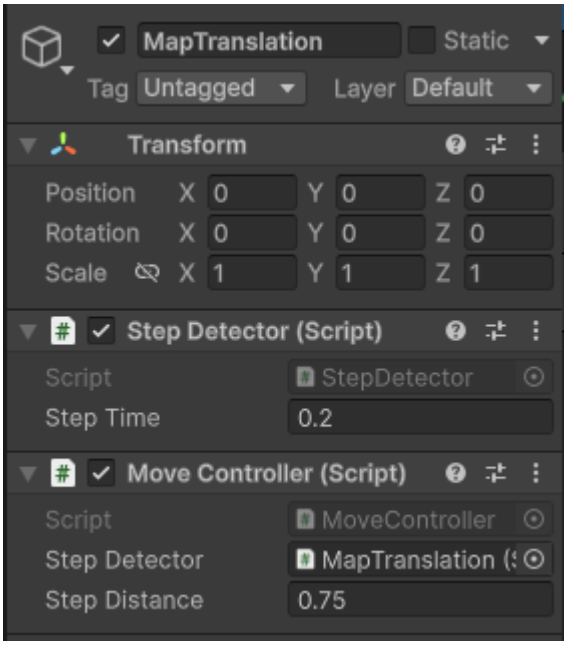
    private void Start()
    {
        // □□□□□□□□□□□
        stepDetector.Step += OnStep;
    }

    private void OnDestroy()
    {
        // □□□□□□□□□
        stepDetector.Step -= OnStep;
    }

    // 1□□□□□□
    private void OnStep()
    {
        // □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□
        transform.position += Vector3.down * stepDistance;
```

```
    }
}
```

□□□□□□□□□□□□ MapTranslation□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□



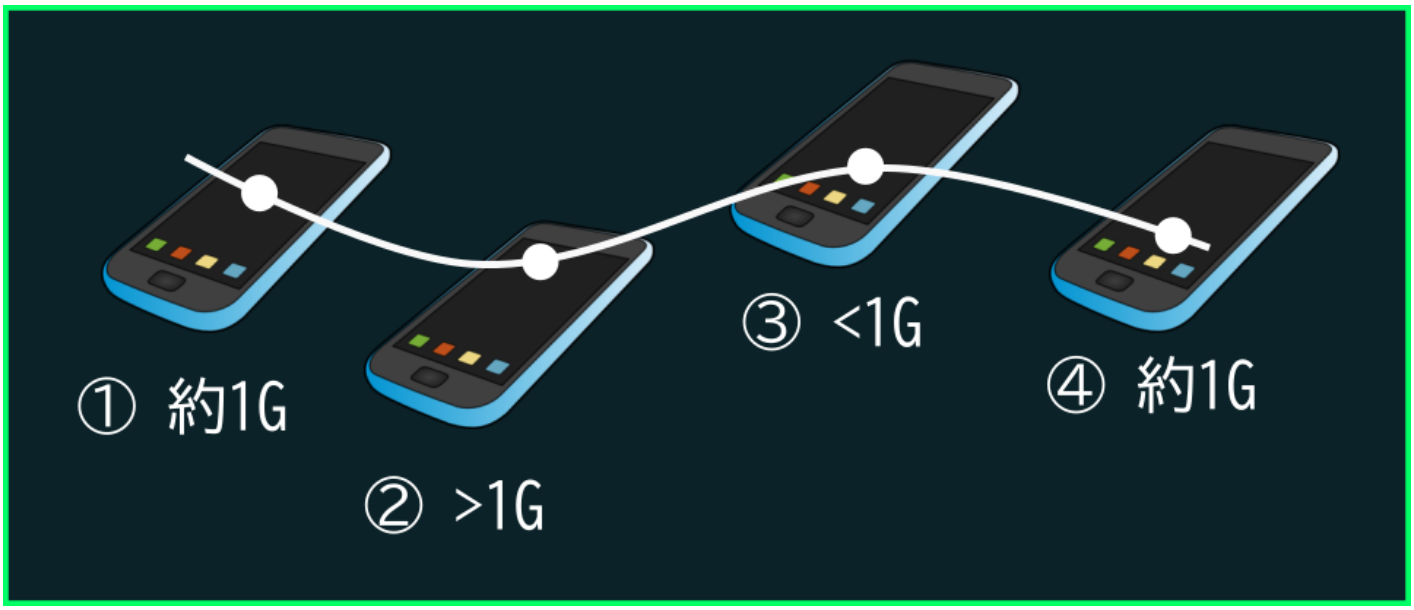
??????????????

□□□□□□□□ G□□□□□□□□□□□□□□□□□□ 1G
□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□ 1G □□□□□□□□□□□□



ただし、歩くときは、人間の動きはまっすぐでななく、上がったり、下がったりする：

とすると、加速度センサーの値が変わる：



① 動いていないときは、地球の重力のみで、加速度センサーの強さは約１ Gである
② そして歩き始め、体が下がり、スマホが下の方加速するので、加速度センサーの強さは約１ Gを超える
③
次の歩を踏む前、足を上げないといけないので、体が上の方に加速するので、加速度センサーの強さは約１ G よりも小さくなる
④ 最後に止まったら、また１ Gに戻る

この現象を使い、単純な歩調を検知を実装できる。加速度センサーの強さが「 1G
」を超えたら、一歩を進んだことにする。 StepDetector を編集し、スマホの対応を追加しましょう：

// 歩調を検知する
public class StepDetector : MonoBehaviour
{
// 検知したときのイベント宣言
public event System.Action Step;

// 1歩の時間
[SerializeField] private float stepTime = 0.2f;

// 「歩」とする加速度の強さ
[SerializeField] private float stepForce = 1.05f;

// 次の歩までの時間
private float waitTime;

private void Start()
{
// 加速度センサーあったら、有効化する

```
    if (Accelerometer.current != null)
        InputSystem.EnableDevice(Accelerometer.current);

    waitTime = stepTime;
}

private void OnDestroy()
{
    // □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□
    if (Accelerometer.current != null)
        InputSystem.DisableDevice(Accelerometer.current);
}

private void Update()
{
    // □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□
    if (waitTime > 0)
    {
        // □□□□□□□□□
        waitTime -= Time.deltaTime;
        return;
    }

    // PC□□□
    if (Accelerometer.current == null)
    {
        // □□□□□□(0□□□→□□□□□□□
        if (Input.GetAxis("Vertical") <= 0)
            return;
    }

    // □□□□□□
    else
    {
        // □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□
        var accel = Accelerometer.current.acceleration.magnitude;

        // □□□□□□□□ → □□□□□□
        if (accel < stepForce)
            return;
```

```
        }

        // 1□□□□□□□□□□□□
        Step?.Invoke();
        waitTime = stepTime;
    }
}
```

□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□

Revision #2
Created 2026-07-29 02:50:04 UTC by Menendez Francisco
Updated 2026-07-29 05:04:41 UTC by Menendez Francisco