

list9.txt

入力:さきほどのWire.beginの前処理、setSDA, setSCLが入っていないのでは
GPT:おっしゃる通りで、私の提供したコードにはsetSDAとsetSCLの設定が含まれていませんでした。これらの設定を追加するために、以下のようにコードを修正してください。

```
#include <Wire.h>
#include <Adafruit_VL53L0X.h>

Adafruit_VL53L0X lox = Adafruit_VL53L0X();

const int ledPin = 15; // GP15
const long interval = 3000; // 3 seconds in milliseconds
const int threshold = 100; // 100 mm

void setup() {
  Serial.begin(115200);

  Wire.setSDA(0); // Set SDA to GP0
  Wire.setSCL(1); // Set SCL to GP1
  Wire.begin();

  pinMode(ledPin, OUTPUT);

  if (!lox.begin()) {
    Serial.println(F("Failed to boot VL53L0X"));
    while(1);
  }
}

void loop() {
  long startTime = millis();
  long endTime = startTime + interval;
  long sum = 0;
  int count = 0;

  while(millis() < endTime) {
    VL53L0X_RangingMeasurementData_t measure;
    lox.rangingTest(&measure, false);

    if (measure.RangeStatus != 4) {
      sum += measure.RangeMilliMeter;
      count++;
    }

    delay(50); // Delay a short time before next measurement
  }

  if(count > 0) {
    int average = sum / count;
    Serial.print("Average Distance (mm): "); Serial.println(average);

    VL53L0X_RangingMeasurementData_t measure;
    lox.rangingTest(&measure, false);
  }
}
```

list9.txt

```
if (measure.RangeStatus != 4) {  
  int currentDistance = measure.RangeMilliMeter;  
  Serial.print("Current Distance (mm): "); Serial.println(currentDistance);  
  
  int difference = abs(currentDistance - average);  
  Serial.print("Difference (mm): "); Serial.println(difference);  
  
  if(difference >= threshold) {  
    digitalWrite(ledPin, HIGH);  
    delay(1000); // Keep the LED HIGH for 1 second  
    digitalWrite(ledPin, LOW);  
  }  
}  
}
```

この修正により、SDAとSCLのピンが正しく設定され、I2C通信が正常に機能するはずですが。