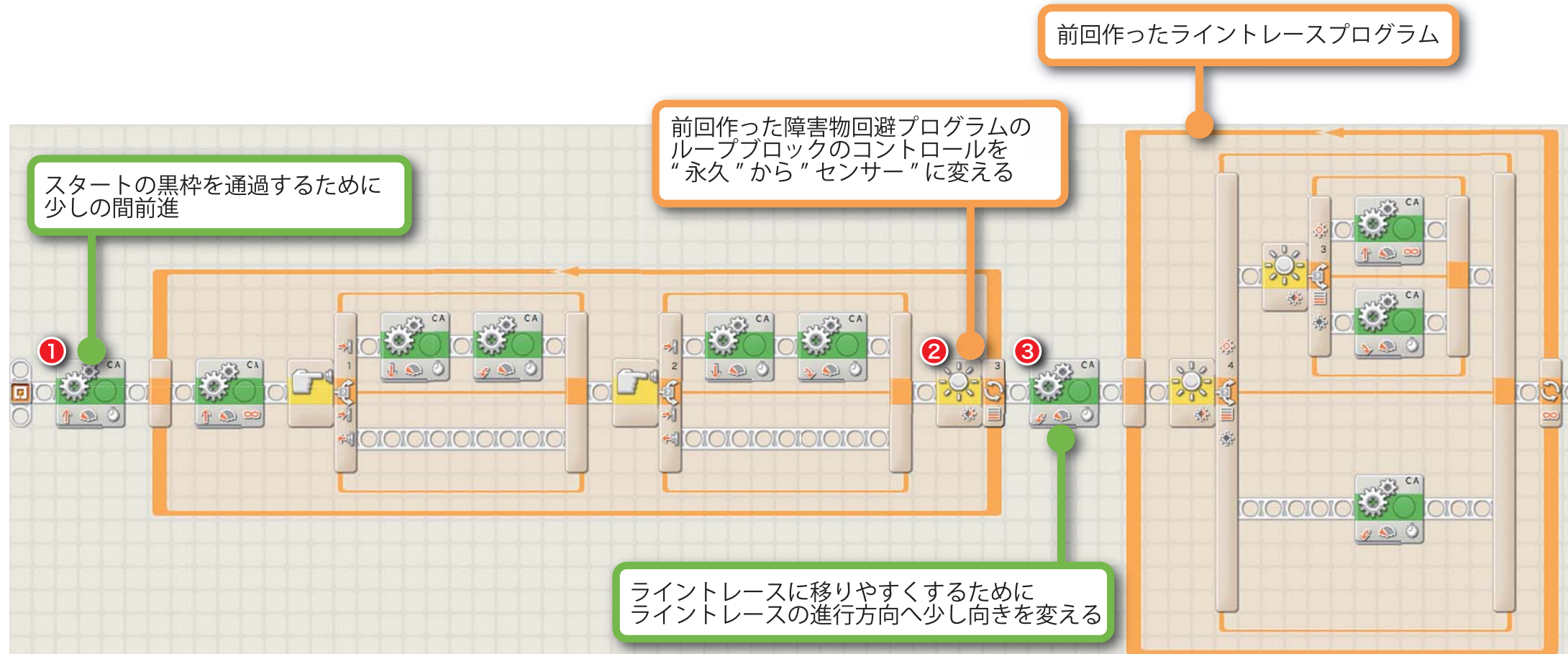


プログラムの例：障害物回避とライトレースの合体



① 移動

ポート: A B C パワー: 30

方向: ↑ ↓ ← → 持続時間: 1 秒

ステアリング: C ↑ A ↓ 次の動作: ブレーキ 惰性運転

③ 移動

ポート: A B C パワー: 30

方向: ↑ ↓ ← → 持続時間: 0.6 秒

ステアリング: C ↑ A ↓ 次の動作: ブレーキ 惰性運転

② ループ

コントロール: センサー

センサー: 光センサー

~まで: 照明 照明: 50

表示: カウンター 機能: 発光

完走に向けてがんばろう！！