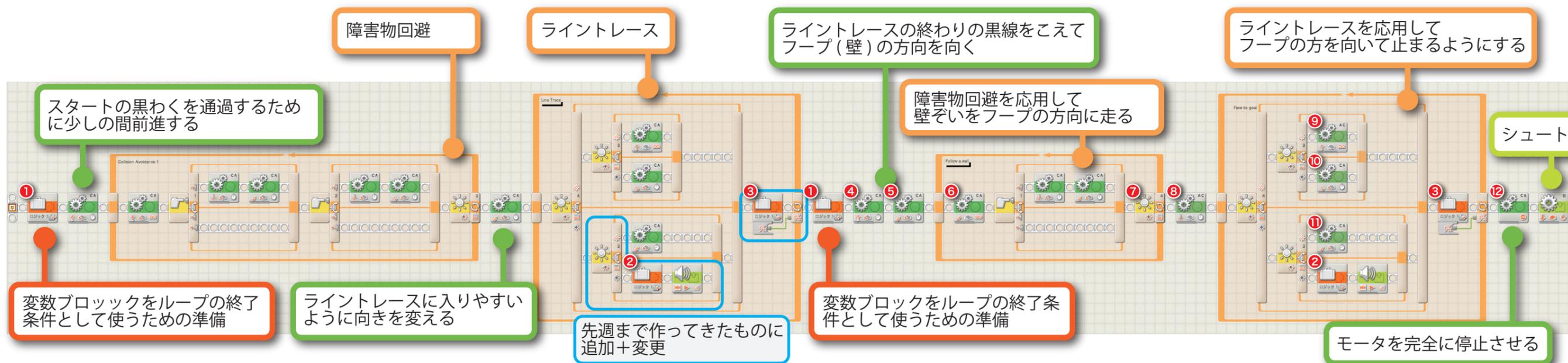


プログラムの例



ブロックの設定

1

変数

名前	タイプ
ロジック 1	ロジック
数値 1	数値
テキスト 1	テキスト

動作:  読み込み  書き込み

値:  正  偽

変数ブロックには最初にどんな値が入っているかわからないので、"偽"を書き込んで変数の中身がわかるようにする。(変数の初期化)

2

変数

名前	タイプ
ロジック 1	ロジック
数値 1	数値
テキスト 1	テキスト

動作:  読み込み  書き込み

値:  正  偽

ライントレースが終わったという合図("正")を変数ブロックに記録する

3

変数

名前	タイプ
ロジック 1	ロジック
数値 1	数値
テキスト 1	テキスト

動作:  読み込み  書き込み

値:  正  偽

2の合図を読み取ってループブロックに知らせる。(合図が"正"ならループを抜ける)

4

移動

ポート:  A  B  C

方向:  前  後

ステアリング:  C  A

パワー: 40

持続時間: 0.9 秒

次の動作:  ブレーキ  慣性運転

直進してベースキャンプに入る

### ブロックの設定 続き

5

ポート:  A  B  C    パワー: 40  
方向:  左  直進  右  
持続時間: 0.45 秒  
ステアリング: C    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

左回転してフープ（または壁）の方を向く

6

ポート:  A  B  C    パワー: 25  
方向:  直進  左  右  
持続時間: 288 無限  
ステアリング: C    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

壁にぶつかりながらフープを目指す

7

コントロール: センサー    ポート:  1  2  3  4  
センサー: 光センサー    ~まで: 50  
照明: 50  
表示:  カウンター    機能:  発光

左側のライトセンサが黒いラインに反応したら壁にそって進むのをやめる

8

ポート:  A  B  C    パワー: 30  
方向:  直進  左  右  
持続時間: 0.3 秒  
ステアリング: A    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

少しバックしてできるだけフープの正面を向けるようにする

9

ポート:  A  B  C    パワー: 20  
方向:  直進  左  右  
持続時間: 108 無限  
ステアリング: A    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

シュートラインまで直進

10

ポート:  A  B  C    パワー: 30  
方向:  直進  左  右  
持続時間: 0.3 秒  
ステアリング: C    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

両方のライトセンサがラインに反応するように調節

11

ポート:  A  B  C    パワー: 30  
方向:  直進  左  右  
持続時間: 0.3 秒  
ステアリング: C    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

両方のライトセンサがラインに反応するように調節

12

ポート:  A  B  C    パワー: 40  
方向:  直進  左  右  
持続時間: 0.9 秒  
ステアリング: C    次の動作:  ブレーキ  惰性運転

シュートに備えてモータ A, C を完全に止める

完走に向けてがんばろう！！