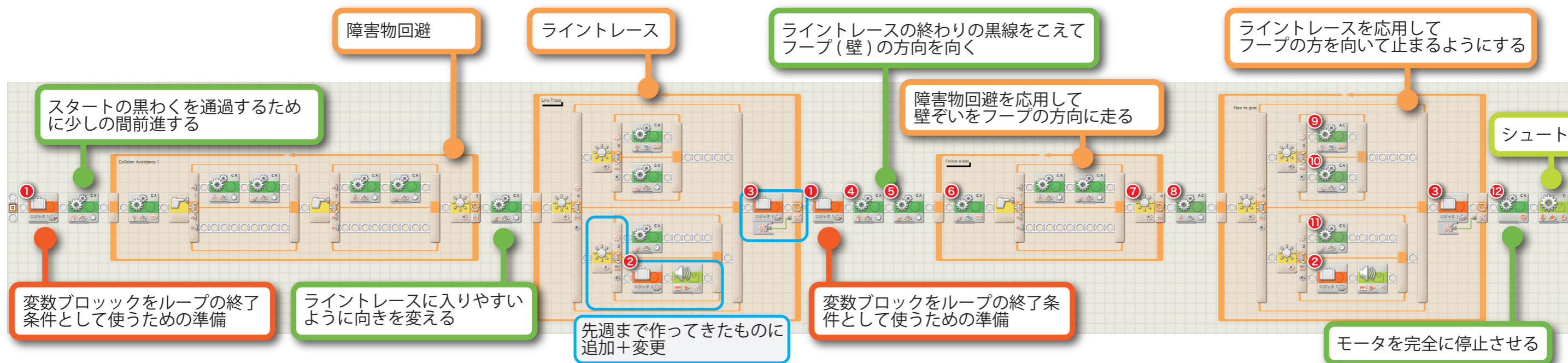


プログラムの例



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 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 40  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 0.45 秒  
ステアリング: C  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

左回転してフープ（または壁）の方を向く

6 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 25  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 288 無限  
ステアリング: C  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

壁にぶつかりながらフープを目指す

7 ループ

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ー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 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 30  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 0.3 秒  
ステアリング: A  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

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 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 20  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 108 無限  
ステアリング: A  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

シュートラインまで直進

10 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 30  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 0.3 秒  
ステアリング: C  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

両方のライトセンサーがラインに反応するように調節

11 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 30  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 0.3 秒  
ステアリング: C  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

両方のライトセンサーがラインに反応するように調節

12 移動

ポート:  A  B  C  
パワー: 40  
方向:  前  後  左  右  
持続時間: 0.9 秒  
ステアリング: C  
次動作:  ブレーキ  慣性運転

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！！