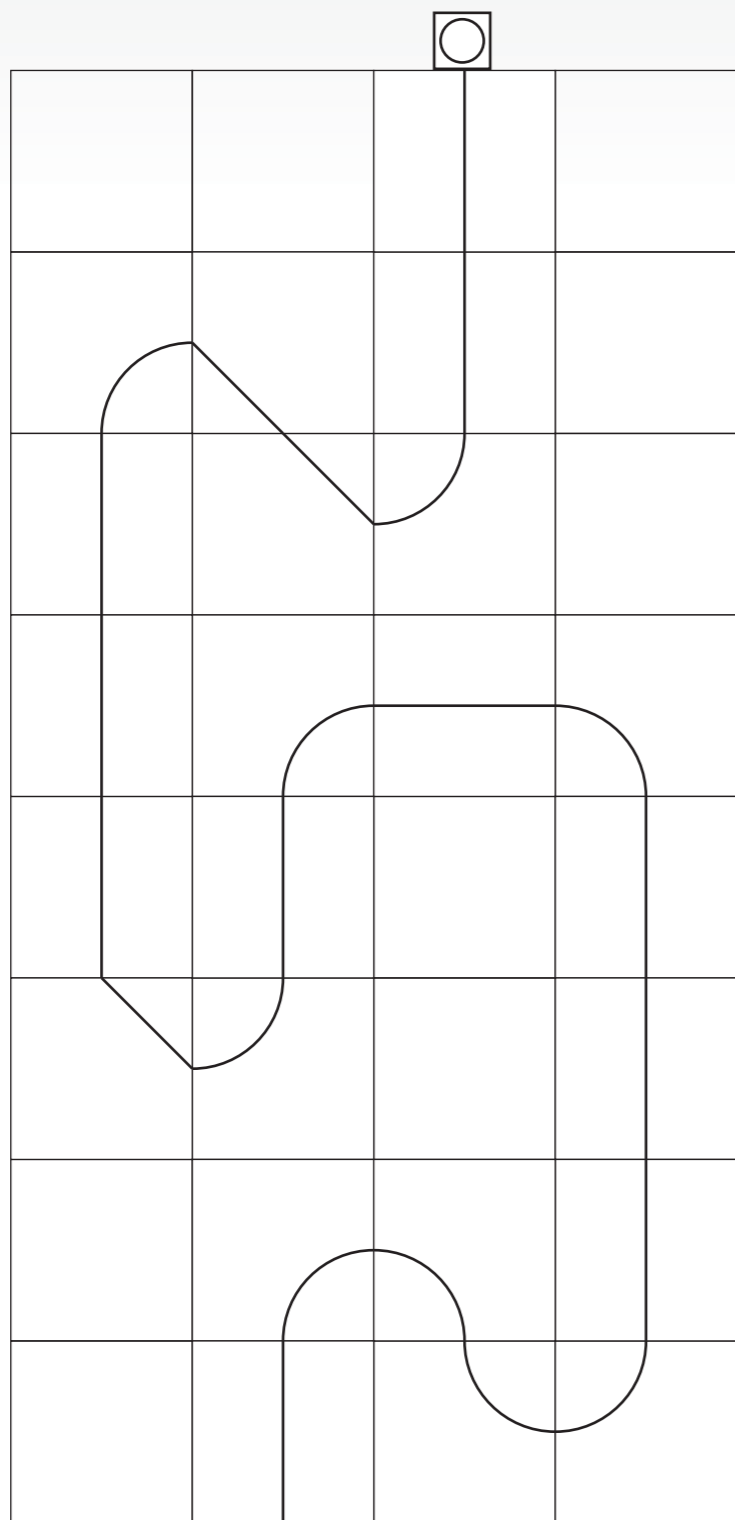




ロボットコンテストのコース

ロボットがどう動いたか書きこもう！



スタート

完走に向けてがんばろう！！

ロボットの設定

プログラムで使った設定値を記録しておこう！

スイッチ

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

比較: [設定]

照明: [設定]

表示: 水平窓

機能: 発光

・明るいとき

移動

ポート: A B C

方向: [設定]

ステアリング: [設定]

パワー: [設定]

持続時間: [設定]

次の動作: ブレーキ 惰性運転

・暗いとき

移動

ポート: A B C

方向: [設定]

ステアリング: [設定]

パワー: [設定]

持続時間: [設定]

次の動作: ブレーキ 惰性運転

動きの観察

工夫したところ