

WRO2021 小学生競技にチャレンジ③ 名前()

```

    プログラムがスタートした時
    kuro1 を 0 にする
    kuro2 を 0 にする

    kuro1 = 1 かつ kuro2 = 1 まで繰り返す
    もし 1 反射光の強さは < 50 %ですか? なら
        B モーターを停止する
        kuro1 を 1 にする
    でなければ
        B モーターを動力 30 %で動かす
    もし 2 反射光の強さは < 50 %ですか? なら
        C モーターを停止する
        kuro2 を 1 にする
    でなければ
        C モーターを動力 30 %で動かす

    終わるまで Colors / Black を再生する

    kuro1 = 0 かつ kuro2 = 0 まで繰り返す
    もし 1 反射光の強さは > 60 %ですか? なら
        B モーターを停止する
        kuro1 を 0 にする
    でなければ
        B モーターを動力 30 %で動かす
    もし 2 反射光の強さは > 60 %ですか? なら
        C モーターを停止する
        kuro2 を 0 にする
    でなければ
        C モーターを動力 30 %で動かす

    終わるまで Colors / White を再生する
  
```

kuro1、kuro2 は変数。
数字を覚えておくための箱。

kuro1、kuro2 が両方とも
1 になるまで繰り返す。

センサー1とBモーター、kuro1
を連携させて、黒に来たら止まる。

```

    移動に使うモーターを B と C にする
    直線: 0 に 120 度 直進する
    -50 50 %のスピードで 200 度 移動する
    2 反射光の強さは < 50 %ですか? まで繰り返す
    0 50 %のスピードで移動開始する

    1 反射光の強さは < 50 %ですか? まで繰り返す
    もし 2 反射光の強さは < 50 %ですか? なら
        5 30 %のスピードで移動開始する
    でなければ
        30 5 %のスピードで移動開始する

    移動をやめる
    終わるまで Information / Left を再生する
    停止 プログラムを終了する
  
```

黒い線を越えたら、タイヤが線上に来るように前進。
そのあと、曲がりたい方向にスピン。
光センサー1が黒い線にかかるまで回転して、光センサー1を使ったライトレース。
光センサー2が黒い線を見つけたら停止。