

ハエたたきくん1号のプログラム 名前 ()

本体

```

    プログラムがスタートした時
    移動に使うモーターを B と C にする
    移動スピードを 30 %にする
    F2B
    直進:0 に 180 度 直進する
    TR
    T4
    直進:0 に 220 度 直進する
    -30 30 %のスピードで 200 度 移動する
    B2B
    前方 の向きに 900 度 移動する
    A をスピードを 100 %に設定
    A を時計回り を 90 度 の間実行
    A をモーターを停止する
    後方 の向きに 750 度 移動する
    移動をやめる
    30 -30 %のスピードで 100 度 移動する
    TR
    T4
    直進:0 に 50 度 直進する
    -30 30 %のスピードで 190 度 移動する
    B2B
    Con
    停止 プログラムを終了する
    
```

黒まで前進

```

    定義 F2B
    1 色は 黒 ですか? かつ 4 色は 黒 ですか? まで繰り返す
    もし 1 色は 黒 ですか? なら
    B をモーターを停止する
    でなければ
    B をスピードを 30 %に設定
    B をモーターを 時計回り 方向に戻す
    もし 4 色は 黒 ですか? なら
    C をモーターを停止する
    でなければ
    C をスピードを 30 %に設定
    C をモーターを 時計回り 方向に戻す
    
```

黒までバック

```

    定義 B2B
    1 色は 黒 ですか? かつ 4 色は 黒 ですか? まで繰り返す
    もし 1 色は 黒 ですか? なら
    B をモーターを停止する
    でなければ
    B をスピードを 20 %に設定
    B をモーターを 左回り 方向に戻す
    もし 4 色は 黒 ですか? なら
    C をモーターを停止する
    でなければ
    C をスピードを 20 %に設定
    C をモーターを 左回り 方向に戻す
    
```

黒まで右回転

```

    定義 TR
    30 -30 %のスピードで移動開始する
    4 色が 黒 になるまで待つ
    移動をやめる
    30 %のスピードで 左-30 向に移動を開始する
    4 色が 白 になるまで待つ
    移動をやめる
    
```

黒まで左回転

```

    定義 TL
    -30 30 %のスピードで移動開始する
    1 色が 黒 になるまで待つ
    移動をやめる
    30 %のスピードで 右:30 向に移動を開始する
    1 色が 白 になるまで待つ
    移動をやめる
    
```

1番でトレース

```

    定義 T1
    4 色は 黒 ですか? まで繰り返す
    もし 1 色は 黒 ですか? なら
    30 %のスピードで 右:20 向に移動を開始する
    でなければ
    30 %のスピードで 左:-20 向に移動を開始する
    移動をやめる
    
```

1番で450度トレース

```

    定義 T1D
    B を角度カウントをリセットする
    測定回数 B を 度 450 まで繰り返す
    もし 1 色は 黒 ですか? なら
    30 %のスピードで 右:20 向に移動を開始する
    でなければ
    30 %のスピードで 左:-20 向に移動を開始する
    移動をやめる
    
```

4番でトレース

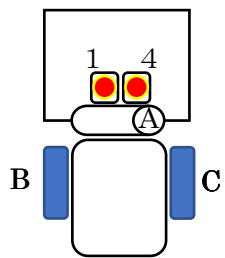
```

    定義 T4
    1 色は 黒 ですか? まで繰り返す
    もし 4 色は 黒 ですか? なら
    30 %のスピードで 左:-20 向に移動を開始する
    でなければ
    30 %のスピードで 右:20 向に移動を開始する
    移動をやめる
    
```

4番で450度トレース

```

    定義 T4D
    C を角度カウントをリセットする
    測定回数 C を 度 450 まで繰り返す
    もし 4 色は 黒 ですか? なら
    30 %のスピードで 左:-20 向に移動を開始する
    でなければ
    30 %のスピードで 右:20 向に移動を開始する
    移動をやめる
    
```



黒線から前進して
コンテナを開けて
ゲット

