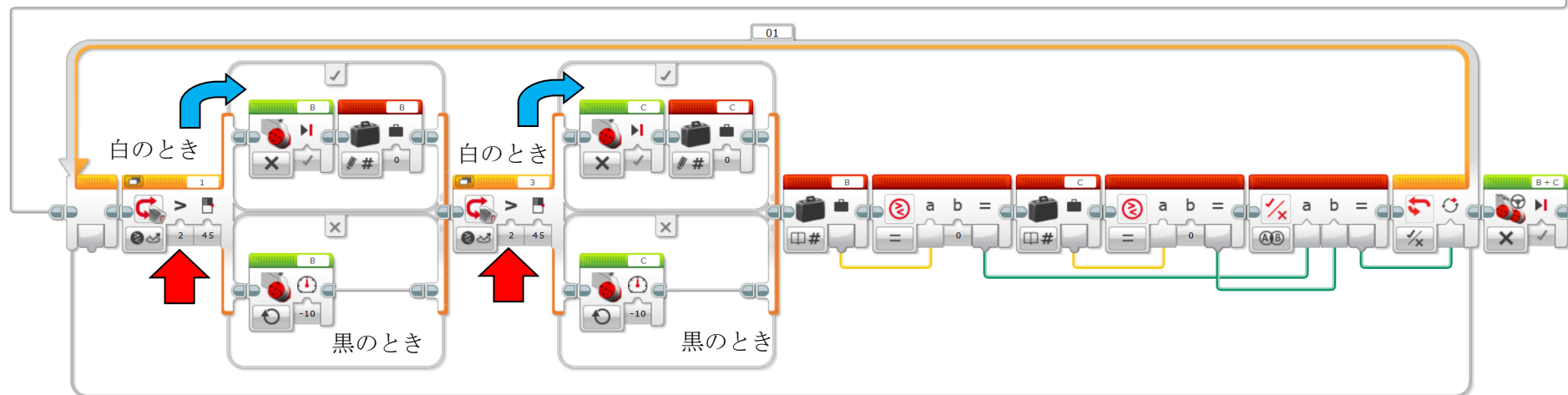
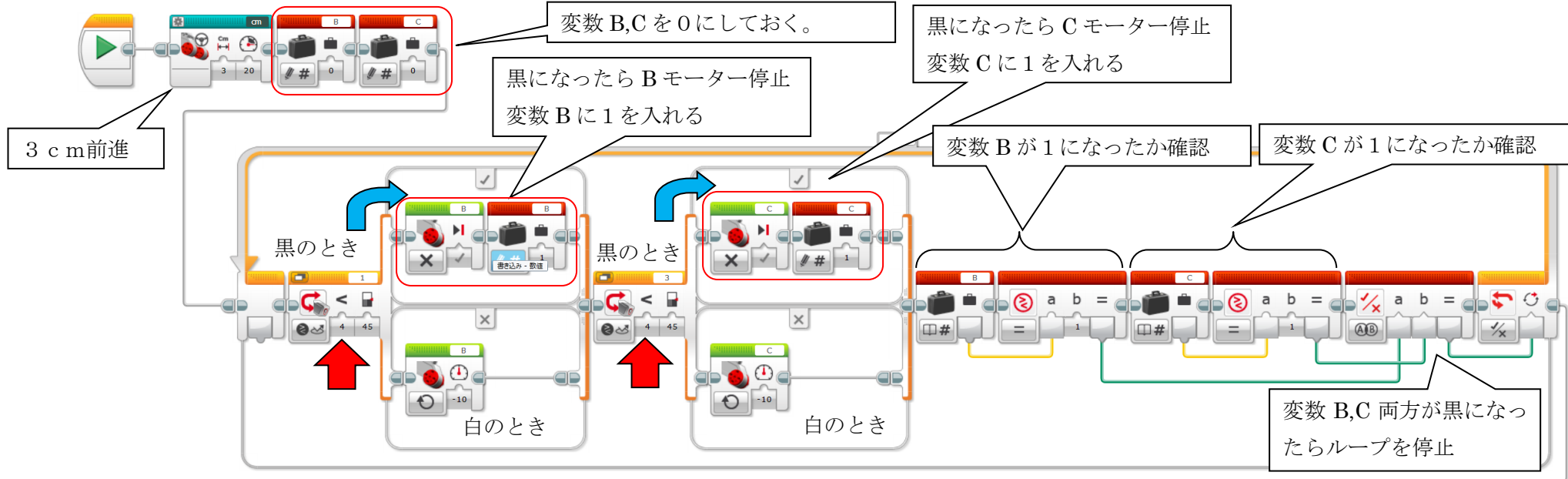


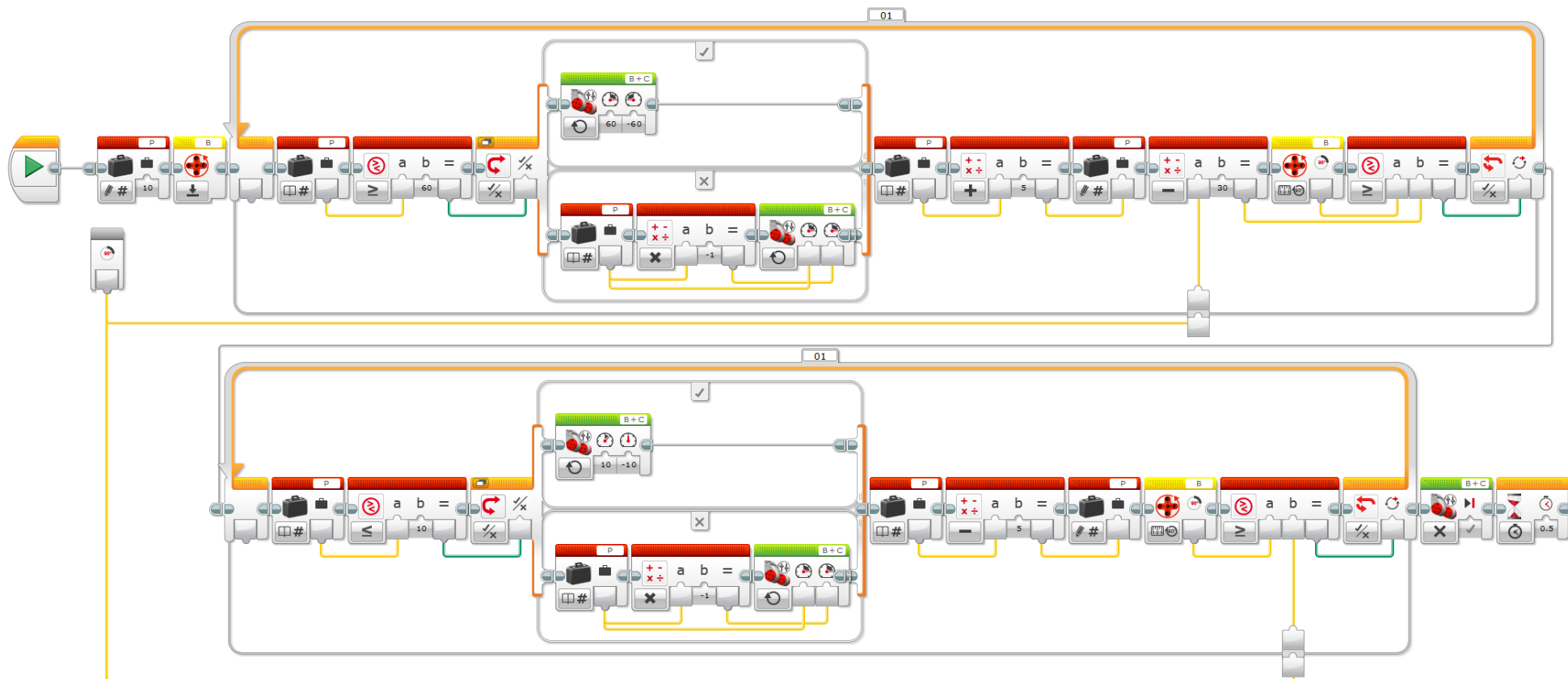
位置合わせをしよう！ / 名前()

1. 2つのセンサーを使って黒線で向きを調整する。(黒線で止まった状態から前に3cm前進→両方黒になるまでバック→両方白になるまでバック)



※ 白になるまでに変えて、同じようにくりかえし。ロボットの向きがそろう。 **左右独立のライトレースの止まり方と同じ仕組みです。**

2. 左右の回転をバッテリー残量に左右されないように、加速・減速を使う (マイブロック : Migi)



※ Hidari は C モーターをリセットし、回転の確認も C モーターで行います。

3. アームを下ろして、野菜を収穫し、持ち上げる。(ーのパワーで下がる。+で持ち上げる)



アームの作り方は YouTube で <https://youtu.be/VaFV2rmpyGU>

