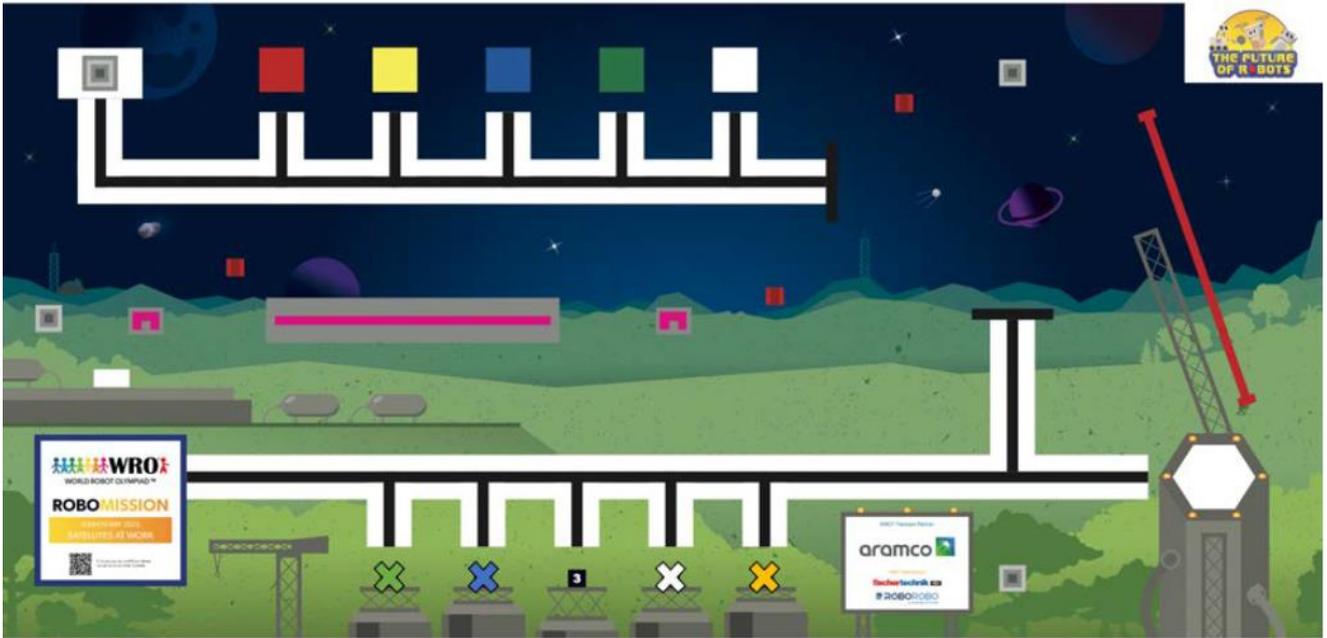


WRO小学生競技に挑戦! その2

名前(

)

1. WRO2025 小学生競技ルール



- ①人工衛星×を軌道に乗せる
- ②燃料をロケット発射台に移動
- ③ロケットを発射
- ④デブリ回収

2. マイブロック その1

定義 LT-L SP cm

移動スピードを SP % にする

B 相対位置を 0 に設定

cm + 20.6 < B 相対位置 まで繰り返す

30 - F の反射光 の向きに移動開始する

移動をやめる

黒線を左に置いてトレース

定義 LT-M SP cm

移動スピードを SP % にする

B 相対位置を 0 に設定

cm + 20.6 < B 相対位置 まで繰り返す

F の反射光 - 30 の向きに移動開始する

移動をやめる

黒線を右に置いてトレース

定義 ArmOP

D のスピードを 30 % にする

D モーターを停止時 ブレーキ にする

D 最短経路で 位置 0 に行く

D のモーターを停止する

アームを開く

定義 ArmCL

D のスピードを 30 % にする

D モーターを停止時 ブレーキ にする

D を の方向に 120 度 回す

D のモーターを停止する

アームを持ち上げる

3. マイブロック その2

指定した角度
だけ左スピン

指定した角度
だけ右スピン

4. プログラム (実行部分)

前進して燃料をゲットしバック。左を向いてライトレース。右のC センサーが黒になるまでトレースして、黒線を過ぎるために 3cm 前進。を 4 回。5 本目の周りが黒いので 4 本目から 85cm 前進してアームを開く。

The main program flowchart consists of the following blocks:

- When program starts
- Motor A+B to 50% speed
- Motor 1 rotation to 17.5 cm
- ArmOP: Motor up, direction 15 cm
- ArmCL: Motor up, direction -5 cm
- Motor A, direction 700 degrees
- Loop until sensor F color is black
- Motor up
- Loop 4 times:
 - Loop until sensor C color is black
 - Motor 30 - sensor F reflection, direction
 - Motor stop
 - Buzzer 60 Hz, 0.2s
 - Motor up, direction 3 cm
- LT-L 50, 85
- ArmOP

5. その後

ロケット発射場でアームを開き、ロケットを飛び立たせ、黄色の人工衛星をキャッチ。黄色いエリアに運ぶ。あとは、順番に時間一杯まで白、青（取りにくい）、緑と運んで、デブリを回収しながらスタートエリアに戻る。

こんな感じでどうでしょう？

君のアイデアを聞かせてくれ!