

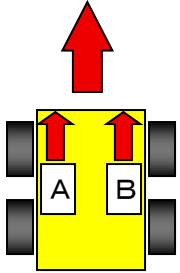
1) ロボットの体力測定 名前 ()

1. プログラミングしよう。



練習用機体の作り方 Clipper-O1-Wall

① ロボットに自分の体を教えよう！



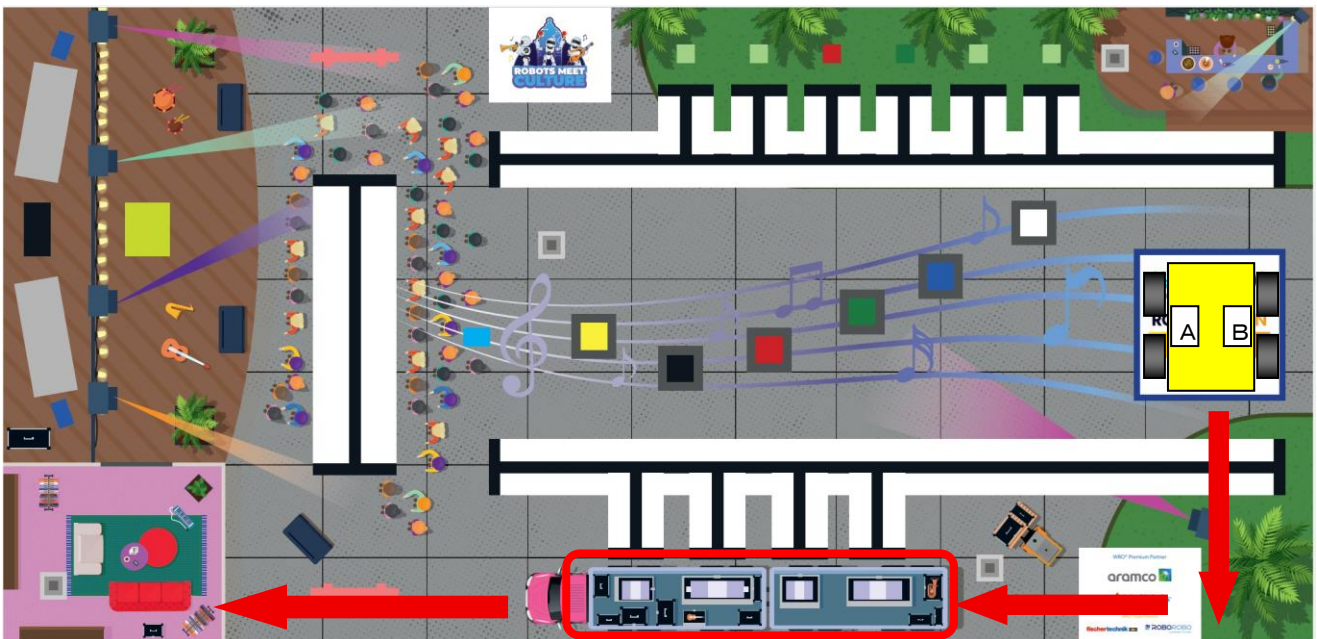
移動に使うモーターを A+B にする
 モーター1回転を 17.5 cm にする
 (車輪の直径 5.6 cm)
 移動スピードを 50% にする
 ↑の向きに 10 cm 移動する (動きはここから)



② 予想を立ててから実験しよう！

	動かしてみよう！	真横を向かせるには？	真横を向かせるには？ 90度回転！
プログラム			
予想			
結果			

③ ミッション1 「楽器類をバックヤードに押し込め！」



- ①バック 40cm
- ②壁あて 1 秒 (ロボットの位置を確定)
- ③前進 2cm
- ④左に 90 度回転
- ⑤前進 190cm (楽器をまとめて押し込む)
- ⑥ゴール！

【作例】



左が A、右が B

モーター1回転で5.6cm×3.14=17.5

40cmバック

1秒バック（壁あて）

前進2cm（回転のとき、壁でこすらないため）

左-100%（Aバック、B前進）

前進190cm（無理やり押し込む！）

移動をよめる

プログラム終了

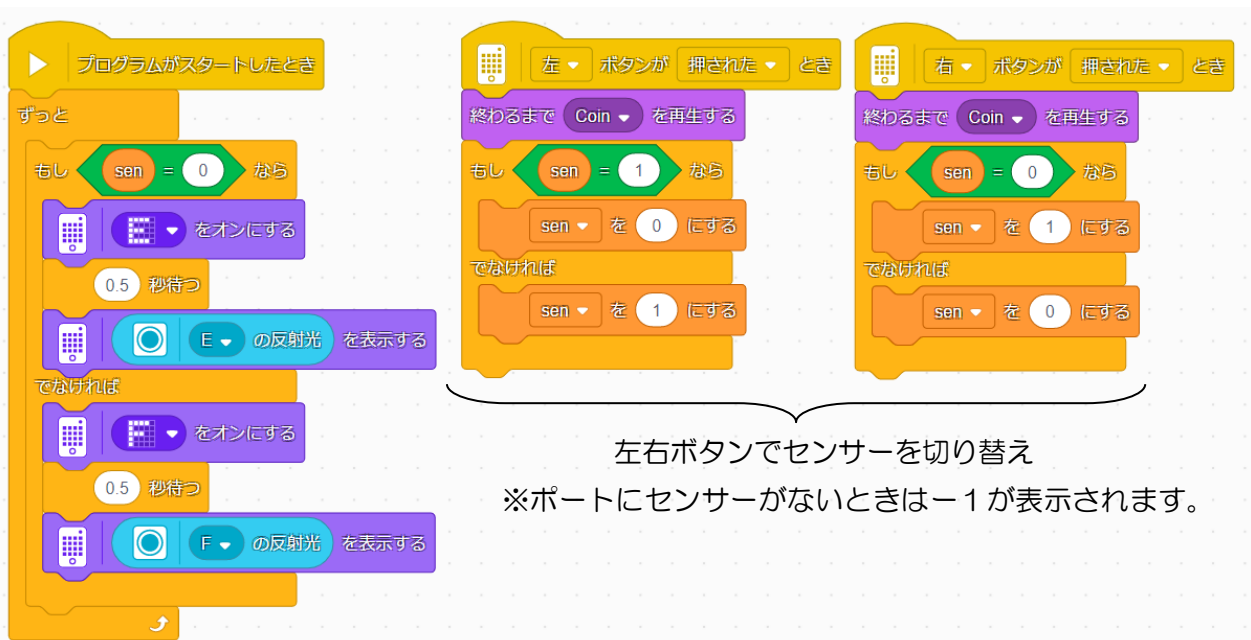
④いろいろな方向転換



赤丸の中を10ずつ変えて実験してみよう！どう変わるかな？

分かったこと

⑤プログラム番号1に入れてほしいプログラム（センサーE、Fの明るさを読み取ります）



左右ボタンでセンサーを切り替え
 ※ポートにセンサーがないときは-1が表示されます。