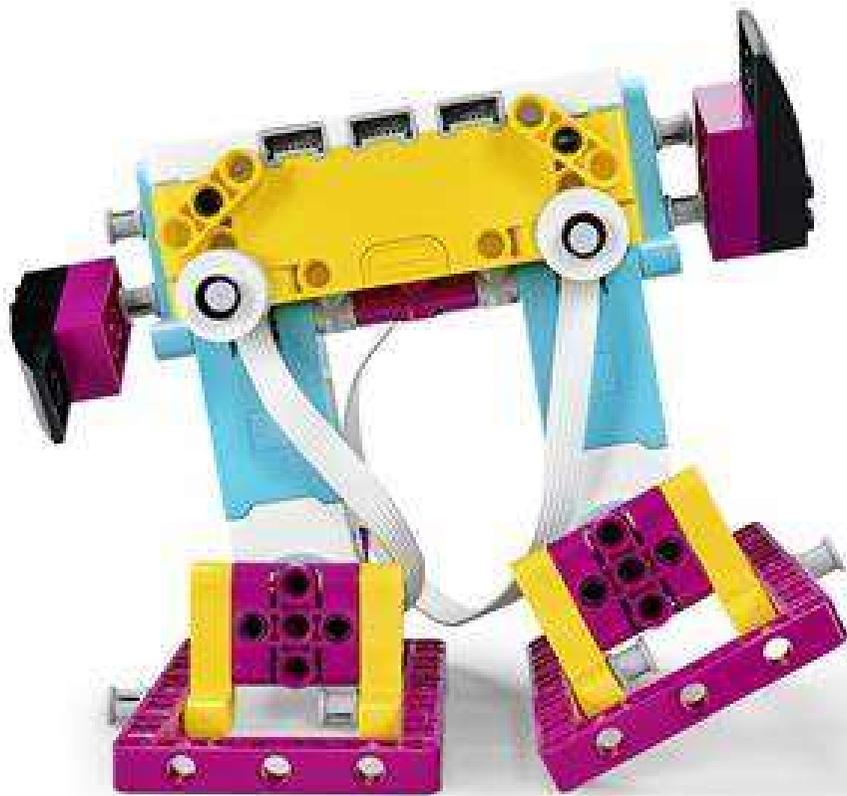


スパイク基礎プログラム

追手門ロボットチャレンジ

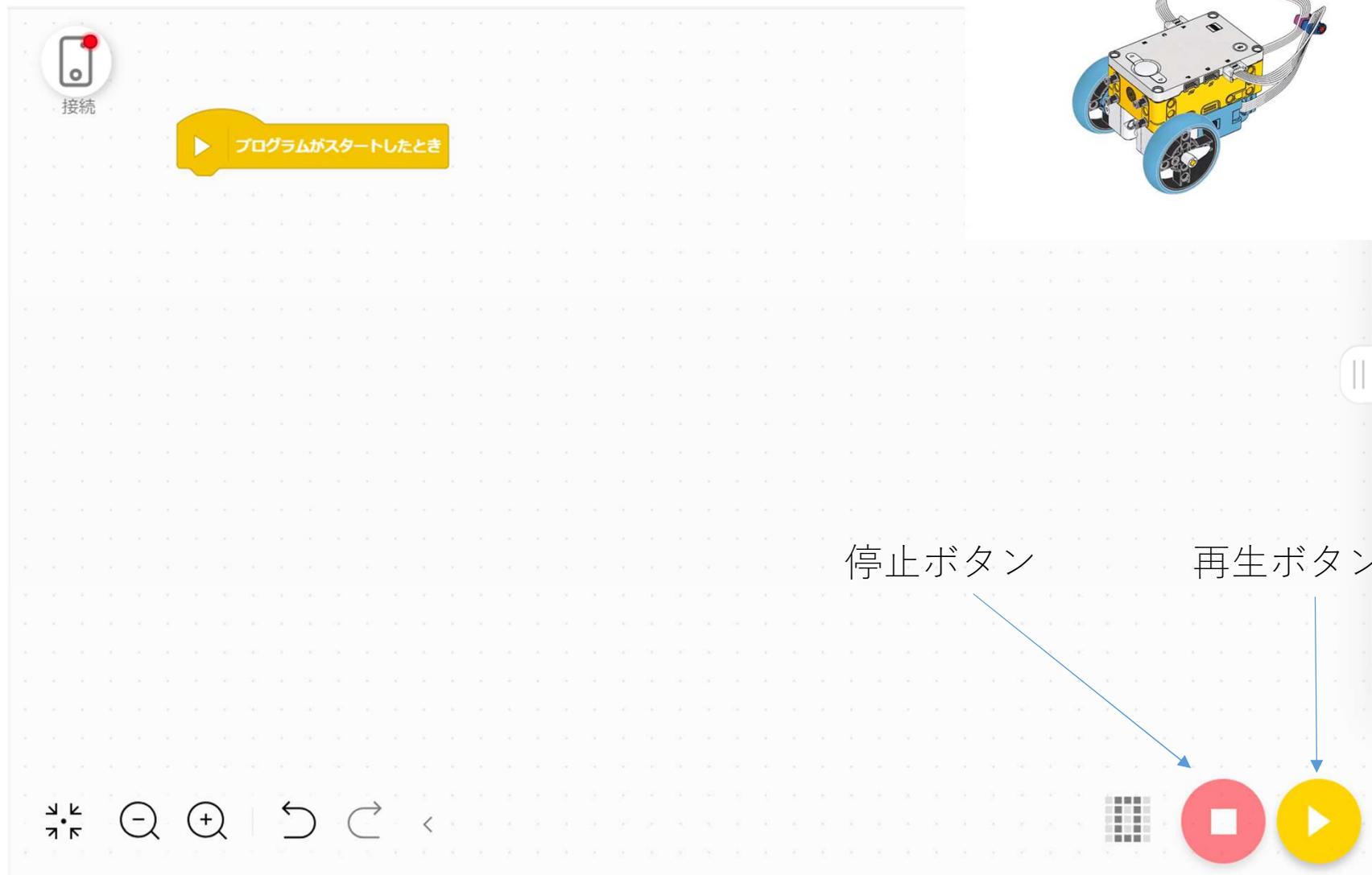


モーターは (EとF)

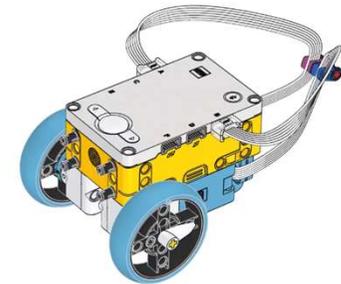


センサーは (A)

画面の説明



【基本1】 前に10cm進む

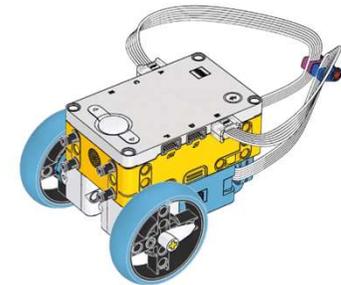


▶ プログラムがスタートしたとき

移動に使うモーターを E+F ▼ にする

↑ ▼ の向きに 10 cm ▼ 移動する

【基本2】 前に20cm進む



▶ プログラムがスタートしたとき

移動に使うモーターを E+F ▼ にする

↑ ▼ の向きに 20 cm ▼ 移動する

【基本3】 前進20cmして、左に曲がる

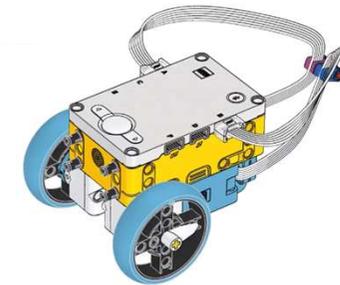
接続

プログラムがスタートしたとき

移動に使うモーターを E+F にする

↑ の向きに 20 cm 移動する

↶ の向きに 10 cm 移動する



【応用1】 距離センサー

(障害物が20cm以内であれば止まる)



接続



```
graph TD; A[プログラムがスタートしたとき] --> B[移動に使うモーターを E+F にする]; B --> C[直進: 0 の向きに移動開始する]; C --> D[A 距離が 20 cm より近い まで待つ]; D --> E[移動をやめる]; E --> F[Hello を表示する];
```

【応用2】 タッチセンサー (タッチすると、止まる)



接続



```
whenProgramStarts
  setMotor(E+F)
  moveForward(0)
  waitUntil(A is pressed)
  stopMovement()
  sayHello(2)
```

【応用3】 カラーセンサー (赤になると止まる)



接続

The diagram shows a sequence of programming blocks on a grid background. At the top left is a '接続' (Connect) icon. The blocks are as follows:

- Yellow block: プログラムがスタートしたとき (When program starts)
- Pink block: 移動に使うモーターを E+F にする (Set motor to E+F)
- Pink block: 直進: 0 の向きに移動開始する (Start moving forward 0 units)
- Orange block: A 色が 赤 まで待つ (Wait until color A is red)
- Pink block: 移動をやめる (Stop moving)
- Purple block: Hello を表示する (Display Hello)