**ちゅうい！！　あかいろケーブルを5V、くろケーブルをG、きいろケーブルをIN2 につなぐ**

じどうそうこう

|  |  |
| --- | --- |
| ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ1 | 10　まえにはしる。  20　IN2につけたセンサーのきょりをがめんにうつす。  30　もし、センサーのきょりが600よりおおきいなら、0.5びょうかん、みぎにまわる。  50　10ぎょうにもどる。 |
| 10 OUT10  20 ?ANA(2)  30 IF ANA(2)>600 OUT9:WAIT30  40 GOTO 10 |

かいぞう１.　30 IF ANA(2)>600 OUT9:WAIT30

**センサーきょり**

　　　　　　ANA(2)> (0～1000)　じぶんのロボにあったすうじをいれよう。

　　　　　　　　　　　　　　　　　　※（とおい　0　～　1000 ちかい）

**まわるびょうすう**

OUT9:WAIT (10～)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| じどうそうこう | １かいめ | ２かいめ | ３かいめ |
| １しゅうまわるのにかかったじかん |  |  |  |

ラジコンそうこう

|  |  |
| --- | --- |
| ﾌﾟﾛｸﾞﾗﾑ2 | 10　きーぼーどでうごかせるようにする。（にゅうりょくをうけつける）  20　きーぼーどの「８」（K=56）をおしたら、0.5びょう、まえにすすみ、とまる。  30　きーぼーどの「２」（K=50）をおしたら、0.5びょう、うしろにすすみ、とまる。  40　きーぼーどの「４」（K=52）をおしたら、0.5びょう、ひだりにまわり、とまる。  50　きーぼーどの「６」（K=54）をおしたら、0.5びょう、みぎにまわり、とまる。  60　もし、センサーのきょりが600よりおおきいなら、おとをならし、みぎうでを150どまであげ、0.3びょう、うしろにさがり、とまる。とまったあと、みぎうでを50どまでさげる。  70 10ぎょうにもどる。 |
| 10 K=INKEY()  20 IF K=56 OUT10:WAIT30:OUT0  30 IF K=50 OUT5:WAIT30:OUT0  40 IF K=52 OUT6:WAIT30:OUT0  50 IF K=54 OUT9:WAIT30:OUT0  60 IF ANA(2)>600 BEEP5,150:PWM5,150:OUT5:WAIT20:OUT0  :PWM5,50  70 GOTO 10 |

かいぞう２．　はしるのにじゃまなときは60ぎょうめをさくじょする。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| ﾗｼﾞｺﾝそうこう | １かいめ | ２かいめ | ３かいめ |
| １しゅうまわるのにかかったじかん |  |  |  |