

ファイル名は **番号名前ロボット-開発番号日付番号** として
ください。 例 **2951 川中島太郎 ライトレロボ-3 190204**

ライントレーサー・ロボット

2年 9組 51番 氏名 川中島太郎。

1 文章で説明

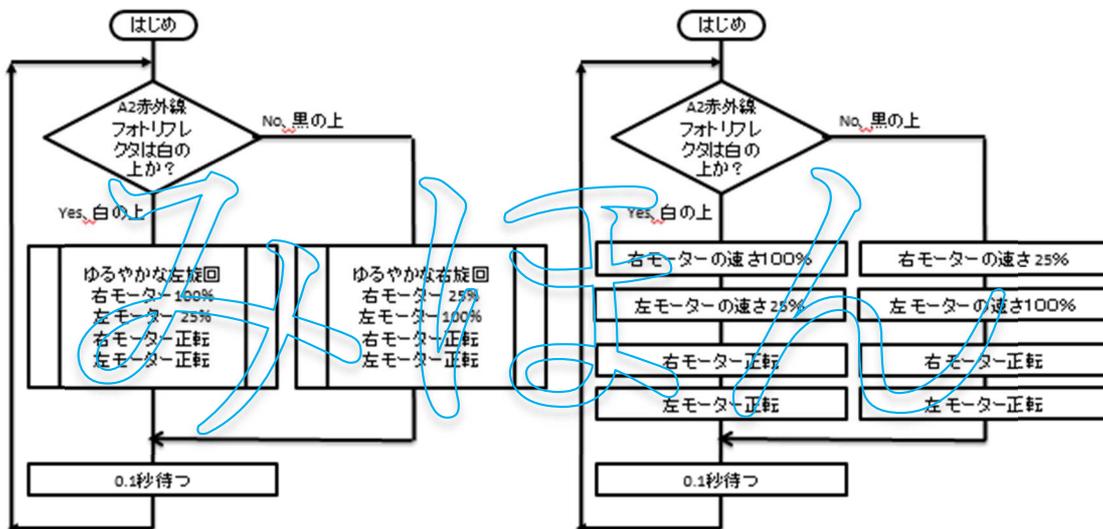
大まかな説明

これは床の黒線にそって移動するロボットです。正確には黒線の右境界をジグザグ運転しています。

スクリプトの説明

『赤外線フォトリフレクタ A2 が白の上ならば左ゆるやかな旋回』『赤外線フォトリフレクタ A2 が黒の上ならば右ゆるやかな旋回』をずっと繰り返す。

2 フローチャート



3 スクリプト

制御スタート

ずっと

もし 赤外線フォトリフレクタ A2 の値 < 10 なら

- DCモーター M1 の速さを 100 にする
- DCモーター M2 の速さを 25 にする
- DCモーター M1 を 正転
- DCモーター M2 を 正転

でなければ

- DCモーター M1 の速さを 25 にする
- DCモーター M2 の速さを 100 にする
- DCモーター M1 を 正転
- DCモーター M2 を 正転

0.1 秒待つ

この等号・不等号の向き = < > や、「しきい値」は自分で研究しよう。

速さや秒数も最適な数値をさがそう。

「数秒ごとに測定する。」という動きを入れましょう。コンピュータの負担を軽くするために。

4 入出力設定

M1 : 右モーター M2 : 左モーター A2 : 赤外線フォトリフレクタ

5 ロボットの外観



赤外線フォトリフレクタは床に向ける。

6 まとめ・感想・これからの課題

学び・伸びを自分の活動の姿から書こう

体験した、工夫した、分かった、できるようになった。

・

・

感想○○○○・・・・

・

・

私を助けてくれた人、手伝ってくれた人（感謝をもって）

・

・

私が手伝うことができた人（誇りをもって）

・

・