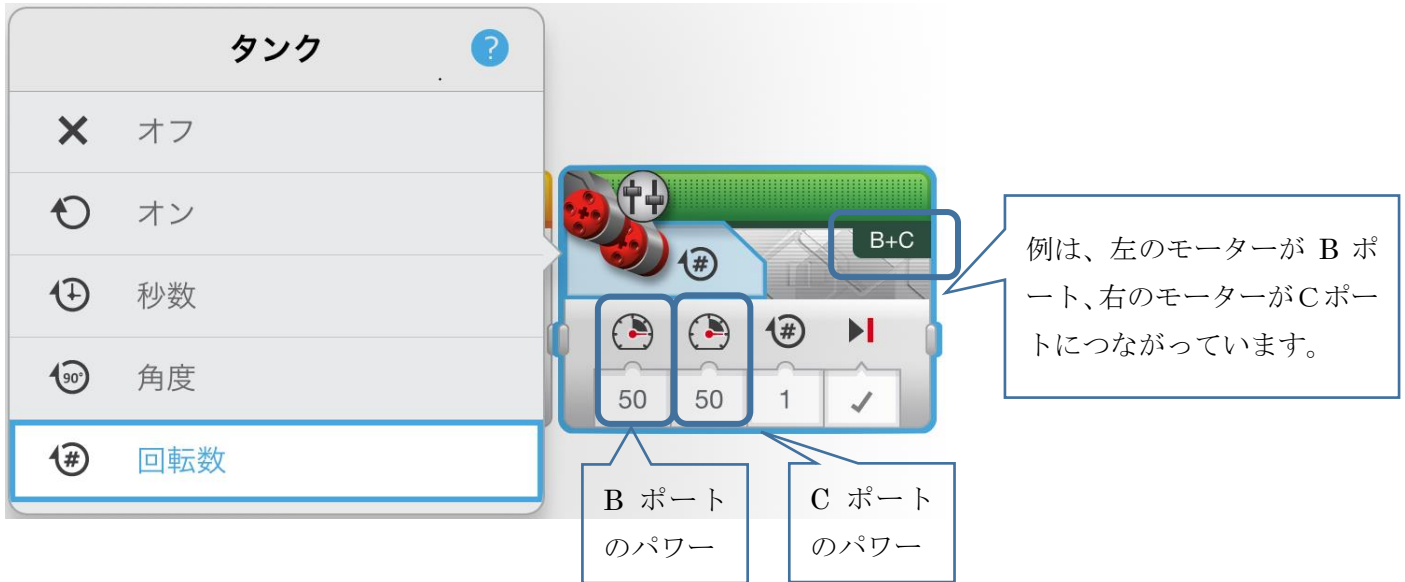


【使用するタンクの説明】

タンク

両方のモーターを調整して使用します。



回転数をよく使います。

B ポートのパワーを大きくすると、右に曲がります。C ポートのパワーを大きくすると左に曲がります。作成したロボットのポートを確認して調整して使用して下さい。

ステアリング

両方のモーターを操作したい場合に使用します



回転数をよく使います。方向設定が0の場合、まっすぐ進みます。パワーと回転数を調整して使用して下さい。

L モーター

片方のモーターだけ操作したい場合に使用します。

動かしたくない場合

ずっと動かしたい場合

○秒間動かしたい場合

○度動かしたい場合

○回転動かしたい場合



回転数をよく使います。パワーの数字が大きい程、早く進みます。マイナスの数字は後ろに進みます。回転数は小数点も使えます、どれだけ動かしたいか調整して使用して下さい。

タッチセンサー



→ バンプは衝突した状態

押されたらバックする。などでよく使います。

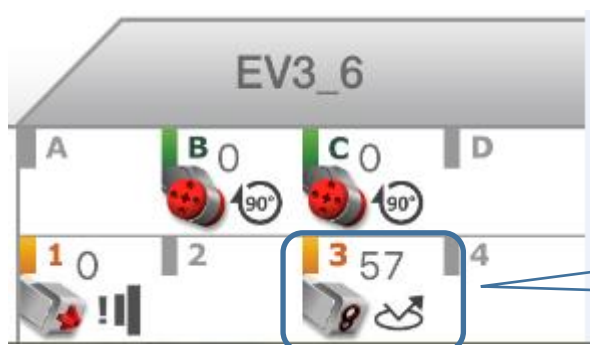
カラーセンサー

ライントレースなどで使用されます。



ライントレースでは反射光の強さを使用します。
しきい値は EV3 アプリの右下に数値が表示されます。
数字を調整して使用して下さい。

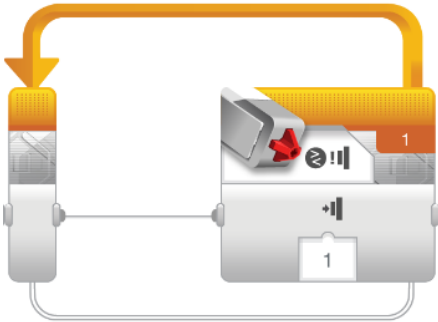
しきい値は色や反射光の強さ、周辺の光の強さから選んで、設定されます。



反射光のしきい値。黒いラインの上と白い紙の上で数字が変わります。

ループ

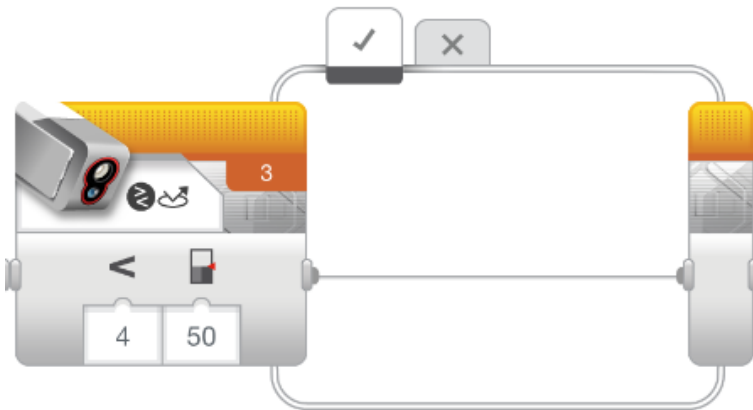
アクションがあるまで動作を続けます。



今回はタッチセンサーが押されたら、ループを抜ける。という動作で使います。
何かの動作を続けたい場合、どういう場合にループを抜けたいかを確認して使用して下さい。

スイッチ

真の場合と偽の場合で動作をわけることができます。



図の例は、しきい値が50以下なら☑マークへそうでなければ×へ となっています。
条件を満たす場合は☑マークの動作に、そうでない場合は×の動作にわけることができます。