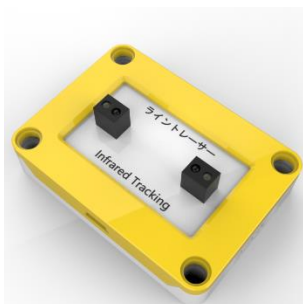


名称: **ライトレーサー**



機能: 赤外線で黒い線を探知できる。

センサーは#1、#2の2つあって、その距離は1.2cm。

ワイドライトレースとナローライトレースの両方を満足できる

(黒線の幅が二つのラインセンサーの間隔より狭い場合、ナローラインと呼びます。)

パラメーター: 検知範囲: 2cm ~ 3cm

電子ブロックの裏面には検知範囲と精度を調節できるねじがついている。

製品サイズ: 56mm x 40mm x 12mm

プログラムブロック:

ライトレーサー の値

ライトレーサーの状態を表す値。

#1、#2の両方が黒線の外側にある場合の値は0

#1が黒線の内側にある場合の値は1

#2が黒線の内側にある場合の値は2

#1、#2の両方が黒線の内側にある場合の値は3

ライトレーサー #1、#2の両方が黒線の外側に
ありますか?

このブロックは#1、#2の両方が黒線の外側にあるかを判断する

ライトレーサー #1は黒の内側に
ありますか?

このブロックは#1 が黒線の内側にあるかを判断する

ライトレーサー ▼ #2は黒の内側にありますか?

このブロックは#2 が黒線の内側にあるかを判断する

ライトレーサー ▼ は#1と#2の両方が黒線の内側にありますか?

このブロックは#1、#2 の両方が黒線の内側にあるかを判断する

プログラム例 :



が押されたとき

ずっと

もし **ライトレーサー リモート1** の値 = 0 なら

#1、#2の両方が黒線の外側にあります と 2 秒言う

もし **ライトレーサー リモート1** の値 = 1 なら

#1が黒線の内側にあります と 2 秒言う

もし **ライトレーサー リモート1** の値 = 2 なら

#2が黒線の内側にあります と 2 秒言う

もし **ライトレーサー リモート1** の値 = 3 なら

#1、#2の両方が黒線の内側にあります と 2 秒言う

ライトレーサーの値を見て、それに対応する状態をスプライトが言う。