

1 班 目的 病院に人を運ぶ

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする E+F
- 移動スピードを %にする 30
- の向きに 回転移動する 前方.2
- を()の方向に 回転回す F0.5
- 秒待つ 5
- の向きに 回転移動する 前方

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

6 班 目的 人を助けに行く

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする E+F
- 移動スピードを %にする 45
- 直進:O の向きに移動開始する
- 距離が %より近い まで待つ 10
- 移動をやめる
- を()の方向に 回転回す D.10
- の向きに 回転移動する 前方.3

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

2 班 目的 人を助けに行く

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする EF EF
- 移動スピードを %にする 50 50
- の向きに 回転移動する 前.35 前.6
- を()の方向に 回転回す F.1

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

7 班 目的 人を助けに行く

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする EF
- 移動スピードを %にする 60
- 直進:O の向きに移動開始する
- 距離が %より近い
- を()の方向に 回転回す
- 移動をやめる
- の向きに 回転移動する

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

3 班 目的 病院に人を運ぶ

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする EF
- 直進:O の向きに移動開始する
- 移動スピードを %にする 50
- 距離が %より近い
- を()の方向に 回転回す

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

8 班 目的 人を助けに行く

ポチ出発

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする EF
- 移動スピードを %にする
- 直進:O の向きに移動開始する
- 距離が %より近い まで待つ
- 移動をやめる
- を()の方向に 回転回す
- の向きに 回転移動する

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

4 班 目的 人を助けに行く

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする EF
- 移動スピードを %にする 50
- の向きに 回転移動する
- を()の方向に 回転回す
- の向きに 回転移動する

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

9 班 目的 病院に人を運ぶ

みさこ 東秀太

プログラミング 教値

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする CD
- 移動スピードを %にする 45
- の向きに 回転移動する 前.3
- を()の方向に 回転回す D.0.7
- 秒待つ 5
- の向きに 回転移動する 前.5

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

5 班 目的 病院に人を運ぶ

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする E+F
- 移動スピードを %にする 40
- の向きに 回転移動する 前方.3
- を()の方向に 回転回す F.2.5
- の向きに 回転移動する 前方.5

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。

10 班 目的 食料を家に届ける

プログラムがスタートしたとき

- 移動に使うモーターを にする E+F
- 移動スピードを %にする 50
- 直進:O の向きに移動開始する
- まで待つ
- 距離が %より近い 5
- 移動をやめる
- を()の方向に 回転回す A 5
- の向きに 回転移動する 前方

救助ミッション MISSION

【Mission 1】目的地へ食料・救助者を運ぶ。
【Mission 2】センサーでまわって、障害物を上げて進む。
【Mission 3】1.モーターで障害物をどけて目的地へ。
【Mission 4】中継地点を過ぎて目的地へ。
【Mission 5】救助 Mission をトリスで考える。