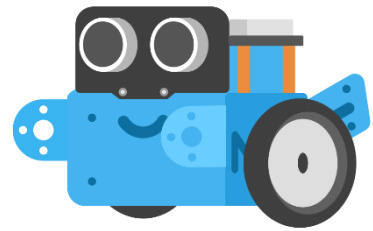


1. 超音波接力

等待超音波感應到物體 開始前進



2. 變數 (舊同學)

變數：一個隨著程式執行不斷變化的值



資料和指令

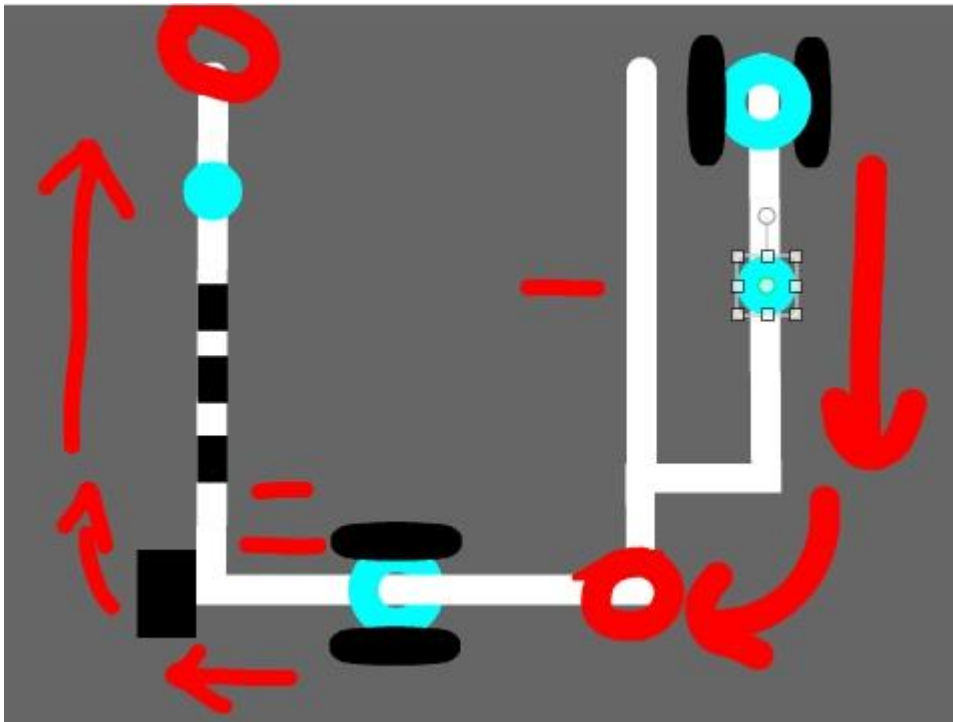
新建一個變數



倒計時用法

測驗

比賽地圖



一.

Auriga 主程式

```

等待 超音波感應器 連接埠10 距離 < 20
等待 巡線感應器 連接埠9 = 3
直到 超音波感應器 連接埠10 距離 < 8 前都不斷重複
    循線
避障
直到 巡線感應器 連接埠9 = 0 前都不斷重複
    循線
轉彎
                
```

定義 循線

```

如果 巡線感應器 連接埠9 = 1 就
    右轉 轉速為 0°
如果 巡線感應器 連接埠9 = 2 就
    左轉 轉速為 0°
如果 巡線感應器 連接埠9 = 3 就
    前進 轉速為 0°
                
```

定義 避障

```

右轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 1 秒
左轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 1 秒
左轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 巡線感應器 連接埠9 = 0 不成立
前進 轉速為 0°
等待 0.3 秒
右轉 轉速為 0°
等待 巡線感應器 連接埠9 = 0 不成立
                
```

定義 轉彎

```

前進 轉速為 100°
等待 1 秒
右轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 0°
                
```

二.

Auriga 主程式

```

等待 超音波感應器 連接埠10 距離 < 20
等待 巡線感應器 連接埠9 = 3
將變數 衝刺時間 的值設為 0
直到 衝刺時間 = 5 前都不斷重複
    循線
    轉彎跟衝刺
    如果 超音波感應器 連接埠10 距離 < 8 就
        避障
前進 轉速為 0°
                
```

定義 循線

```

如果 巡線感應器 連接埠9 = 1 就
    右轉 轉速為 0°
如果 巡線感應器 連接埠9 = 2 就
    左轉 轉速為 0°
如果 巡線感應器 連接埠9 = 3 就
    前進 轉速為 0°
                
```

定義 避障

```

右轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 1 秒
左轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 1 秒
左轉 轉速為 100°
等待 1 秒
前進 轉速為 100°
等待 巡線感應器 連接埠9 = 0 不成立
前進 轉速為 0°
等待 0.3 秒
右轉 轉速為 0°
等待 巡線感應器 連接埠9 = 0 不成立
                
```

定義 轉彎跟衝刺

```

如果 巡線感應器 連接埠9 = 0 就
    將變數 衝刺時間 的值改變 1
    如果 衝刺時間 = 1 就
        前進 轉速為 100°
        等待 0.5 秒
        右轉 轉速為 100°
        等待 巡線感應器 連接埠9 = 3
    否則
        如果 衝刺時間 < 5 就
            前進 轉速為 100°
            等待 0.5 秒
            等待 巡線感應器 連接埠9 = 0 不成立
                
```