

*追光車/趨聲車

1. 雙光線感應器 或聲音感應器



mBot 主程式

不停重複

設置LED 連接埠1 所有的 紅色 0 綠色 0 藍色 0

如果 光線感應器 連接埠3 > 800 就

設置LED 連接埠1 1 紅色 20 綠色 0 藍色 0

左轉 轉速為 255

等待 0.1 秒

前進 轉速為 255

等待 0.1 秒

前進 轉速為 0

如果 光線感應器 連接埠4 > 800 就

設置LED 連接埠1 3 紅色 0 綠色 20 藍色 0

右轉 轉速為 255

等待 0.1 秒

前進 轉速為 255

等待 0.1 秒

前進 轉速為 0

x: -8
y: 13