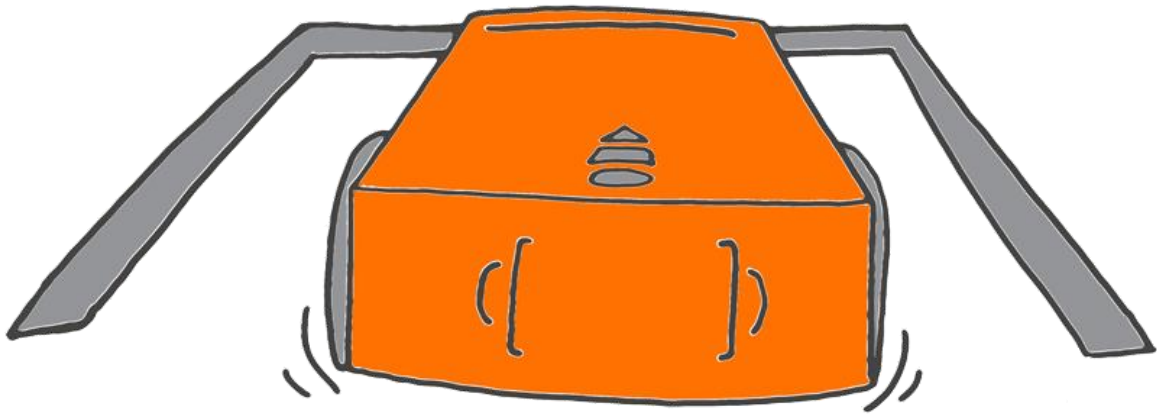


## 枠の中で動かそう

エディソンのトラッキングセンサーを覚えていますか？トラッキングセンサーは 暗い色の地面と明るい色の地面を見分けることができます。このセンサーを使って、エディソンが暗い色の線を通らないように指示するプログラムを作りましょう。



### EdBlocks のプログラム

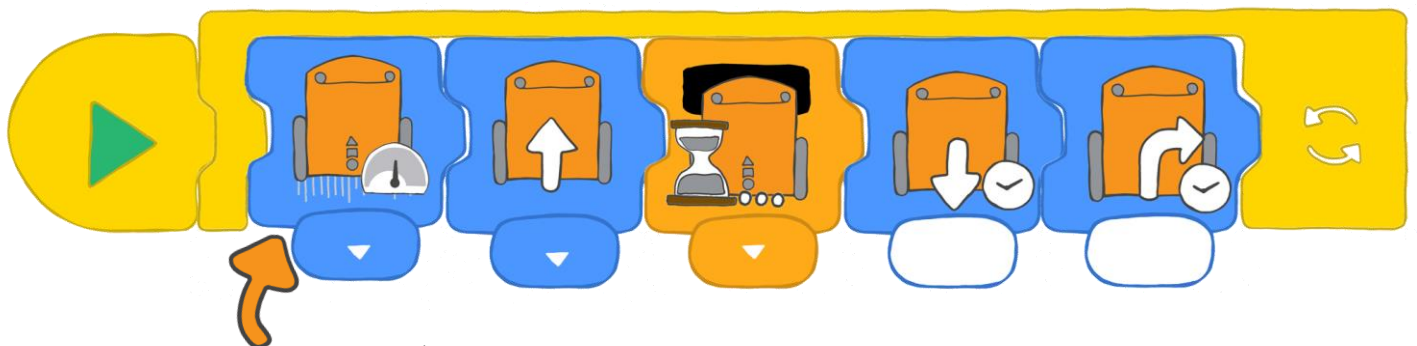
EdBlocks アプリを使ってブロックを配置して、下の図のようなプログラムを作りましょう。

メインのプログラムはループの中に入れてください。

このプログラムはエディソンに前進するように指示しています。前進している時に暗い色の地面を検知すると、エディソンは後退して右に曲がります。こうすることで、エディソンは線の内側に留まり続けます。

右に曲がるのに十分なスペースを取るには、どのくらい後退する必要がありますか？また、エディソンを何秒間右に回転させると良いですか？

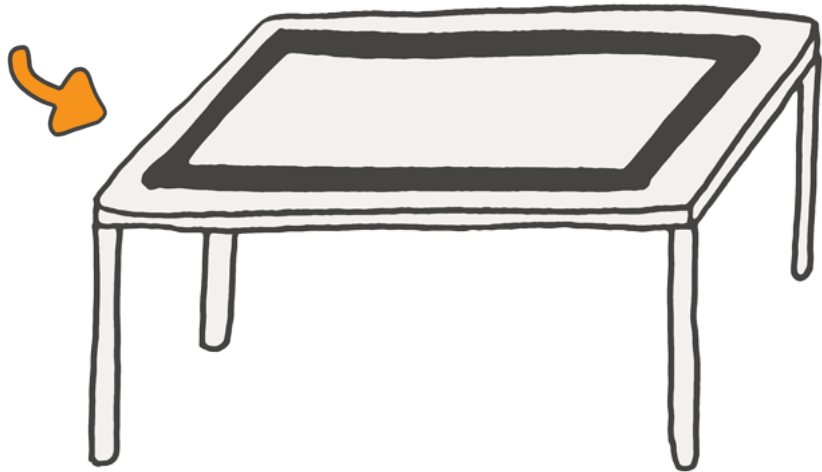
秒数を変えながらプログラムを実行させて、一番良い結果になる組み合わせを見つけましょう。



これはエディソンが進むスピードをコントロールするブロックです。

## エディソンの操作

机の上に黒いテープを使って、エディソンが内側に留まることができる枠を作ります。レッスン 6 で使ったコースや、大きめの紙に黒い線を引いたものでも構いません。



プログラムをエディソンにダウンロードします。エディソンを黒い線の枠の中に入れて、プログラムを実行しましょう。

“後退ブロック”と“右に曲がる”ブロックの秒数を変えて実験してみましょう。

また、速度も変えて試してみましょう。

## やってみよう

1. “後退ブロック”に一番ちょうど良く動いたのは何秒ですか？

---

2. “右に曲がるブロック”で一番ちょうど良く動いたのは何秒ですか？

---

3. どの速度のブロックが一番よかったですか？ また、それはなぜですか？

---

---

---

4. もしもこのような車が実際にあったらどうですか？ 良いと思いますか？ それはどうしてですか？

---

---

---