

タミヤロボットには、16個のボタンがあります。

1	2	3	A
4	5	6	B
7	8	9	C
*	0	#	D

ロボットの命令は、10個。他に実行とリセットの2個。

FOR	前進	NEXT	なし
左回転	音	右回転	なし
IF	後退	ENDIF	なし
実行	ELSE	リセット	なし

命令は、動きを入れた後、数字を入力します。

プログラムの実行は、0の左の実行ボタンを押します。

センサーを使う時は、次のような配置です。

ソナー10センチ	地磁気	ソナー30センチ
Aボタン	光	Bボタン
ソナー170センチ	加速度	ソナー90センチ
なし	温度	なし

タミヤロボットには、16 このボタンがあります。

1	2	3	A
4	5	6	B
7	8	9	C
*	0	#	D

ロボットのめいれいは、10 こ。ほかに、じっこうとリセット

FOR	まえ	NEXT	なし
ひだり	おと	みぎ	なし
IF	うしろ	ENDIF	なし
じっこう	ELSE	リセット	なし

めいれいは、うごきをいれたあと、すうじをいれます。

プログラムのじっこうは、0 のひだりのボタンをおします。

センサーをつかうときは、つぎのようないちです。

ソナー10 センチ	ちじき	ソナー30 センチ
A ボタン	ひかり	B ボタン
ソナー170 センチ	かそくど	ソナー90 センチ
なし	おんど	なし