



HotDog レベル1

前に進む

```
OUT(3), 1
```

前に進むを止める

```
OUT(3), 0
```

後ろにさがる

```
OUT(4), 1
```

後ろにさがるを止める

```
OUT(4), 0
```

前に進む・後ろにさがるをくりかえす

```

10 OUT(3),1:WAIT 120
20 OUT(3),0:WAIT 60
30 OUT(4),1:WAIT 120
40 OUT(4),0:WAIT 60
50 GOTO 10

```

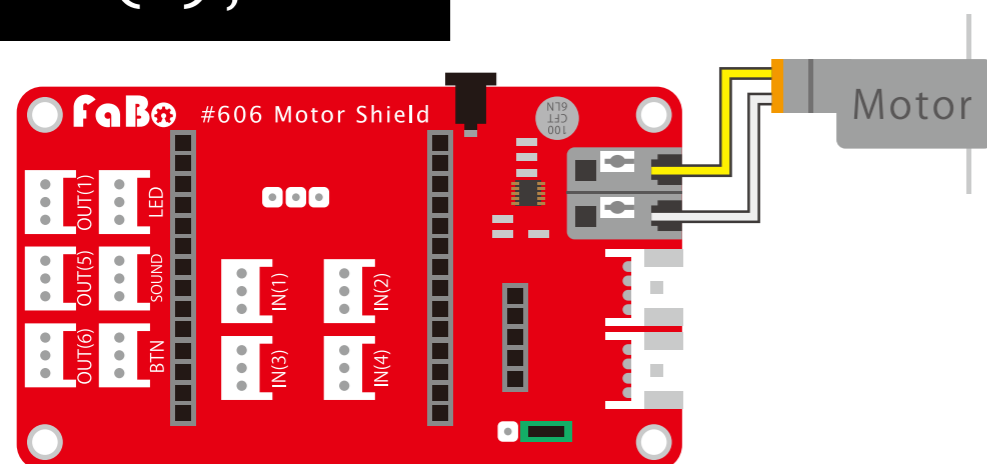
10 前に進む 2秒(2秒=120) **[OUT(3),1]**

20 ていし 1秒(1秒=60) **[OUT(3),0]**

30 後ろにさがる 2秒 **[OUT(4),1]**

40 ていし 1秒 **[OUT(4),0]**

50 10行にとぶ (ループ)



じっこう
(F5)

RUN

ちゅうだん
(ESC)

[ESC]キー

ほぞん
(F3)

SAVE

読みこみ
(F2)

LOAD

クリア
(F1)

CLS

リスト
(F4)

LIST



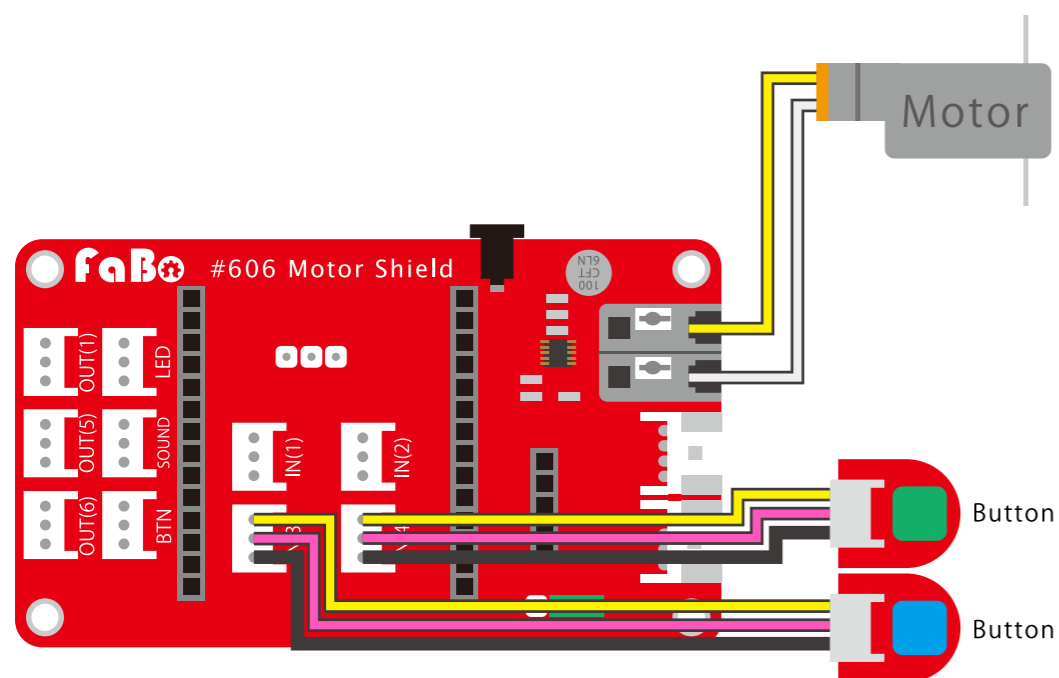
HotDog レベル2

IN3にさしたボタン(青)のじょうたいを、ひょうじする

```
PRINT IN(3)
```

IN3にさしたボタンのじょうたいをAにだいにゆうし、ひょうじする

```
A=IN(3):PRINT
```



ボタンで前に進む・後ろにさがるを、そうさ

```
10 A=IN(3):B=IN(4)
20 IF A=0 AND B=1 OUT(3),1
30 IF A=1 AND B=0 OUT(4),1
40 IF A=1 AND B=1 OUT(3),0:OUT(4),0
50 GOTO 10
```

10 ボタンセットい IN(3)が前にすすむボタン(青) IN(4)が後ろにさがるボタン(緑)

20 前にすすむボタン(青)がおされている+後ろにさがるボタン(緑)がおされていないなら、前にすすむ [OUT(3),1]

30 前にすすむボタン(青)がおされていない+後ろにさがるボタン(緑)がおされているなら、後ろにさがる [OUT(4),1]

40 前にすすむボタン(青)と後ろにさがるボタン(緑)がりょうほうおされていないなら、ていしする [OUT(3),0: [OUT(4),0]]

50 10行にとぶ (ループ)

じっこう
(F5)

ちゅうだん
(ESC)

ほぞん
(F3)

読みこみ
(F2)

クリア
(F1)

リスト
(F4)

RUN

[ESC]キー

SAVE

LOAD

CLS

LIST



HotDog レベル3

ハンドルを右

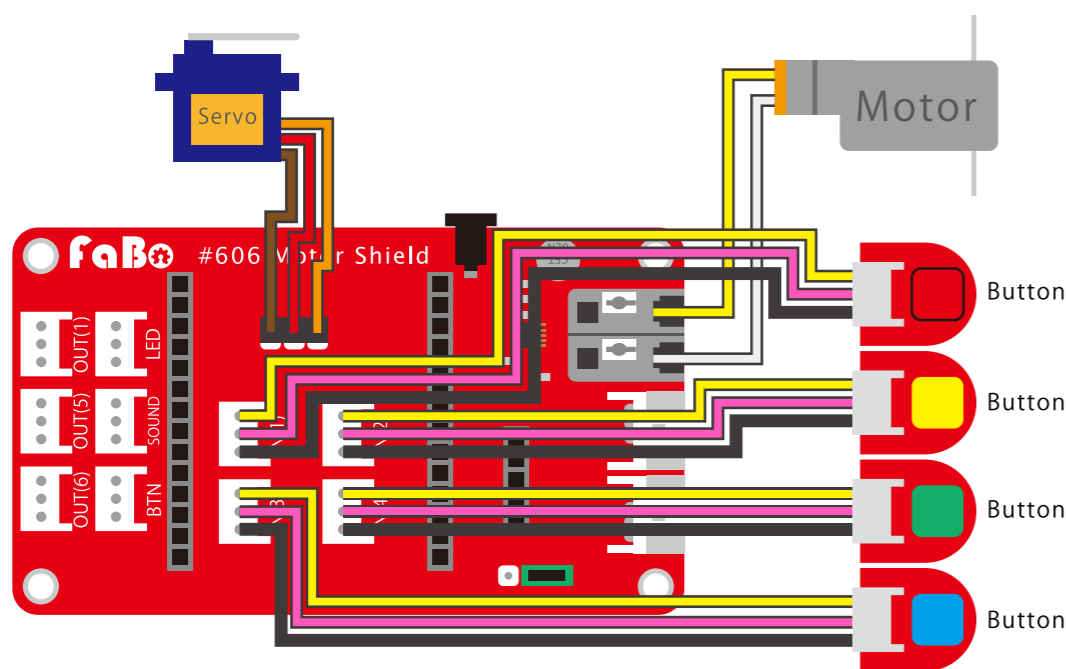
PWM(2), 100

ハンドルをまっすぐ

PWM(2), 140

ハンドルを左

PWM(2), 180



じっこう
(F5)

RUN

ちゅうだん
(ESC)

[ESC]キー

ほぞん
(F3)

SAVE

読みこみ
(F2)

LOAD

クリア
(F1)

CLS

リスト
(F4)

LIST

ボタンでハンドルの右・左をそうさ

```

10 A=IN(3):B=IN(4)
20 C=IN(1):D=IN(2)
30 IF A=0 AND B=1 OUT(3),1
40 IF A=1 AND B=0 OUT(4),1
50 IF A=1 AND B=1 OUT(3),0:OUT(4),0
60 IF C=0 AND D=1 PWM(2),180
70 IF C=1 AND D=0 PWM(2),100
80 IF C=1 AND D=1 PWM(2),140
90 GOTO 10
  
```

10 ボタンセットい IN(3)が前にすすむボタン(青) IN(4)が後ろにさがるボタン(緑)

20 ボタンセットい IN(1)が右ボタン(赤) IN(2)が左ボタン(黄)

30 前にすすむボタン(青)がおされている+後ろにさがるボタン(緑)がおされていないなら、前に進む【OUT(3),1】

40 前にすすむボタン(青)がおされていない+後ろにさがるボタン(緑)がおされているなら、後ろにさがる【OUT(4),1】

50 前にすすむボタン(青)と後ろにさがるボタン(緑)が、りょうほうおされていないなら、ていしする【OUT(3),0:【OUT(4),0】

60 左ボタン(黄)がおされている+右ボタン(赤)がおされていないなら、ハンドルを左にむける【PWM(2),180】

70 左ボタン(黄)がおされていない+右ボタン(赤)がおされているなら、ハンドルを右にむける【PWM(2),100】

80 左ボタン(黄)と右ボタン(赤)のりょうほうおされていないなら、ハンドルをまっすぐにする【PWM(2),140】

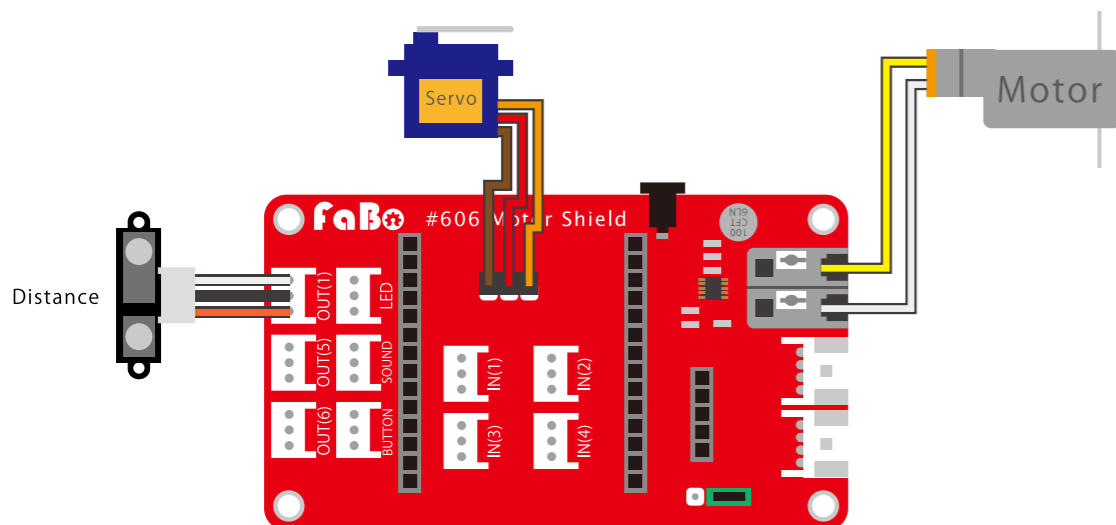
90 10行へとぶ(ループ)



HotDog レベル4

OUT(1)ポートをANA(5)に切り替える

```
OUT(1), -1 : A=ANA(5) : PRINT A
```



ボタンでハンドルの右・左をそうさ

```
10 OUT(1), -1
20 OUT(3), 1 : PWM(2), 140
30 A=ANA(5)
40 IF A>300 GOTO 100
50 IF A<=300 GOTO 20
100 OUT(3), 0 : PWM(2), 180
110 WAIT 60 :
120 OUT(4), 1
130 WAIT 240
140 OUT(4), 0 : PWM(2), 140
150 WAIT 60
160 GOTO 20
```

10 OUT(1)ポートをANA(5)に切り替える **[OUT(1),-1]**
 20 前にすすんで **[OUT(3),1]**、ハンドルをまっすぐにする **[PWM[2], 140]**
 30 距離を取得 **[A=ANA(5)]**
 40 Aの値(きよりの値)が、300より大きいなら100行目に **[GOTO 100]**
 50 Aの値(きよりの値)が、300以下なら30行目 **[GOTO 20]**
 100 ていし **[OUT(3),0]** し、ハンドルを右にむけて **[PWM(2), 100]**
 110 1秒(=60)そのまま **[WAIT 60]**
 120 後ろにさがる **[OUT(4),1]**
 130 3秒(=240)そのまま **[WAIT 240]**
 140 ていしし **[OUT(4),0]**、ハンドルをまっすぐに **[PWM(2), 140]**
 150 1秒(=60)そのまま **[WAIT 60]**
 160 30行へ飛ぶ **[GOTO 20]**

じっこう
(F5)

RUN

ちゅうだん
(ESC)

[ESC]キー

ほぞん
(F3)

SAVE

読みこみ
(F2)

LOAD

クリア
(F1)

CLS

リスト
(F4)

LIST



HotDog レベル5

フォトリフレクターで自動走行

BTNの値を表示

```
A=ANA(0):PRINT A
```

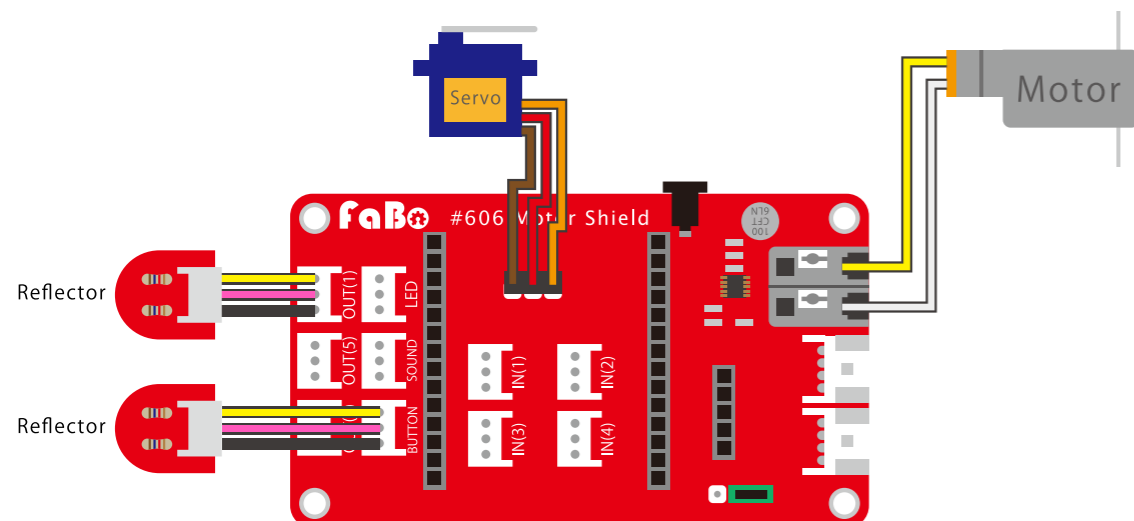
OUT(1)ポートをANA(5)に切り替え、表示

```
OUT(1),-1:B=ANA(5):PRINT B
```

```

10 X=700
20 OUT(1),-1
30 OUT(3),1:PWM(2),140
40 A=ANA(0):B=ANA(5):WAIT3
50 IF A<X AND B>X PWM(2), 180
60 IF A>X AND B<X PWM(2), 100
70 IF A<X AND B<X PWM(2), 140
80 GOTO 40

```



10 黒と白のきょうかい値を設定

20 OUT(1)ポートをANA(5)に切り替える **[OUT(1),-1]**

30 前にすすんで **[OUT(3),1]**、ハンドルをまっすぐにする **[PWM(2), 140]**

40 フォトリフレクターの値を取得 **[A=ANA(0)]** **[B=ANA(5)]**

50 Aが白、Bが黒の場合、ハンドルを左に **[PWM(2), 180]**

60 Aが白、Bが白の場合、ハンドルを右に **[PWM(2), 100]**

70 Aが黒、Bが黒の場合、ハンドルを中央に **[PWM(2), 140]**

80 40行へ飛ぶ **[GOTO 40]**

じっこう
(F5)

ちゅうだん
(ESC)

ほぞん
(F3)

読みこみ
(F2)

クリア
(F1)

リスト
(F4)

RUN

[ESC]キー

SAVE

LOAD

CLS

LIST