

x: -24  
y: -24

## NCUE Brain GO 主程式 V2.0

將變動 計數器 的值設為 0

將變動 計時器 1 的值設為 0

將變動 慢速 1 的值設為 30

將變動 快速 1 的值設為 135

直到 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 0 前都不斷重複

如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就

向右S形 低速輪 0 高速輪 120 次軸 8100

向左S形 低速輪 0 高速輪 122 次軸 8100

向左S形 低速輪 0 高速輪 122 次軸 8400

向右S形 低速輪 0 高速輪 120 次軸 8400

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就

TANK 慢速1 快速1 1

如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 快速1 慢速1 1

定義 TANK 左輪 右輪 次軸

重複 次軸 次

設定：藍色馬達 撥速設為：左輪

設定：白色馬達 撥速設為：右輪

定義 向左S形 低速輪 低速輪 高速輪 高速輪 次軸 次軸

直到 計數器 = 次軸 前都不斷重複

如果 計數器 &gt; 3000 就

如果 計數器 &gt; 次軸 2000 就

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 或 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 0 0 200

將變動 計數器 的值設為 次軸

否則

TANK 低速輪 120 - 2000 - 次軸 - 計數器 \* 0.03 1

將變動 計數器 的值設為 計數器 + 1

否則

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 或 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 0 0 200

將變動 計數器 的值設為 次軸

否則

TANK 低速輪 高速輪 1

將變動 計數器 的值設為 計數器 + 1

否則

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 或 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 0 0 200

將變動 計數器 的值設為 次軸

否則

TANK 低速輪 50 + 計數器 \* 0.02 1

將變動 計數器 的值設為 計數器 + 1

將變動 計數器 的值設為 0

定義 向右S形 低速輪 低速輪 高速輪 高速輪 次軸 次軸

直到 計數器 = 次軸 前都不斷重複

如果 計數器 &gt; 3000 就

如果 計數器 &gt; 次軸 - 2000 就

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 或 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 0 0 200

將變動 計數器 的值設為 次軸

否則

TANK 120 - 2000 - 次軸 - 計數器 \* 0.03 低速輪 1

將變動 計數器 的值設為 計數器 + 1

否則

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 或 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 0 0 200

將變動 計數器 的值設為 次軸

否則

TANK 高速輪 低速輪 1

將變動 計數器 的值設為 計數器 + 1

否則

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 或 綠色光感測器 狀態 = 0 就

TANK 0 0 200

將變動 計數器 的值設為 次軸

否則

TANK 55 + 計數器 \* 0.02 低速輪 1

將變動 計數器 的值設為 計數器 + 1

將變動 計數器 的值設為 0