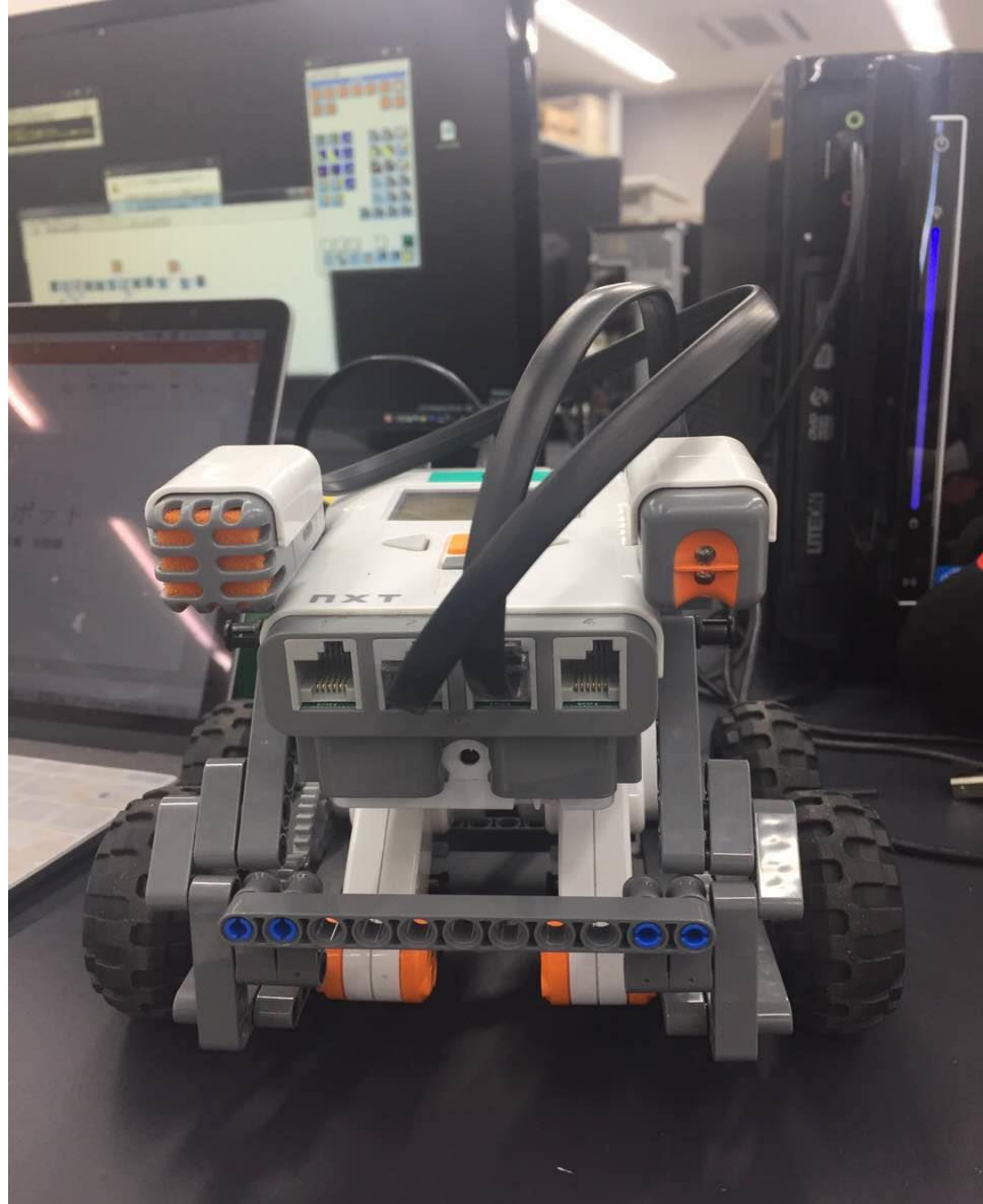


# 光追うロボット

3年 15組 90番 宋啓穎  
1年 14組 70番 櫛翔佑



# 目的と動作

目的：光でロボットを誘導する

動作：

- 1、光が設定した数値以上になったら、前に進む
- 2、設定した数値以下になったら、光を見つけるまで回る
- 3、音がしたら止まる

# 工夫点

1回だけではなく、何度も光を追わせたいなら、ループを工夫しなければなりません。そこで二重ループを作ってみました。

